



كلية العلوم

القسم : الفيزياء

السنة : الثانية

المادة : ميكانيك فيزيائي ٢

المحاضرة : ٦+٧ / نظري / كتابة

{{ مكتبة A to Z }}

مكتبة A to Z : Facebook Group

كلية العلوم ، كلية الصيدلة ، الهندسة التقنية

يمكنكم طلب المحاضرات برسالة نصية (SMS) أو عبر (What's app-Telegram) على الرقم 0931497960



فيكون كتابته عملية العلاقات الزاوية بدلالة تقسوس المظلة بالشكل :

$$\begin{pmatrix} L_x \\ L_y \\ L_z \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} I_{xx} & -I_{xy} & -I_{xz} \\ -I_{yx} & I_{yy} & -I_{yz} \\ -I_{zx} & -I_{zy} & I_{zz} \end{pmatrix}}_{I_{jk}} \begin{pmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{pmatrix}$$

والذي يكتب بالشكل : $L_i = \sum_k I_{ik} \omega_k$ و $i, k = \begin{cases} 1 \equiv x \\ 2 \equiv y \\ 3 \equiv z \end{cases}$ و $\begin{cases} I_{xx} = I_x \\ I_{yy} = I_y \\ I_{zz} = I_z \end{cases}$

تطبيق ① :

* اوجد مركبات الزخم الزاوي لحسم يدور في المستوى xoy حول oz .

لرنا على هذه الحالة : $\vec{\omega} = \vec{0}_x + \vec{0}_y + \omega_z \vec{k}$

وعندئذ يكون : $L_x = -I_{xz} \omega_z$ و $L_y = -I_{yz} \omega_z$ و $L_z = I_z \omega_z$

تطبيق ② :

* اوجد مركبات الزخم الزاوي لحسم منصوبة لمحاور عظامية المركزية (المحلة التي يتخلف عيدها على C)

من اجل هذه الحالة تكون عادات المظلة عادية : $I_{xx} = I_{yy} = I_{zz} = 0$

وعندها : $L_x = I_x \omega_x$ و $L_y = I_y \omega_y$ و $L_z = I_z \omega_z$

سؤال :

اكتب مركبات الزخم الزاوي (L_x, L_y, L_z) بدلالة تقسوس المظلة ومركبات السرعة الزاوية $(\omega_x, \omega_y, \omega_z)$ ثم اذهب عما يلي :

① . اوجد مركبات الزخم الزاوي لحسم يدور في المستوى xoy حول oz .

② . اوجد مركبات الزخم الزاوي لحسم منصوبة لمحاور عظامية المركزية (المحلة التي يتخلف عيدها على C) .

الغز المحرك لحجم صلب يدور حول نقطة ثابتة أو محور Δ مار بها بزاوية غير الصفرية والسرعة الزاوية ω .

- ليكن لدينا الجسم الصلب الموضى بالشكل :

- لنفرض انهم الحركة الدوراني لعنصر الكتلة dm عند Δ والمحور Δ عنده الموضع \vec{r} التالى :

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \quad \text{[النصف البؤرة والمتجه الاتجاه]} \quad (1)$$

والسرعة الزاوية :

$$\vec{\omega} = \omega_x\vec{i} + \omega_y\vec{j} + \omega_z\vec{k} \quad (2)$$

$$d\vec{L} = \vec{r} \times d\vec{p} = \vec{r} \times \vec{v} dm = [\vec{r} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})] dm$$

وباستخدام العلاقة $\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b}(\vec{a} \cdot \vec{c}) - \vec{c}(\vec{a} \cdot \vec{b})$ ، $\vec{L} = \int [\vec{r}^2 \vec{\omega} - (\vec{\omega} \cdot \vec{r}) \vec{r}] dm \quad (3)$

وبالتعويض عن (1) و (2) في (3) نجد ان :

$$\vec{L} = \int [(\vec{r}^2)(\omega_x\vec{i} + \omega_y\vec{j} + \omega_z\vec{k}) - (\omega_x x + \omega_y y + \omega_z z)(x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k})] dm$$

$$= \int [\omega_x(x^2+y^2+z^2)\vec{i} + \omega_y(x^2+y^2+z^2)\vec{j} + \omega_z(x^2+y^2+z^2)\vec{k} - \omega_x x^2\vec{i} - \omega_x xy\vec{j} - \omega_x xz\vec{k} - \omega_y xy\vec{i} - \omega_y y^2\vec{j} - \omega_y yz\vec{k} - \omega_z xz\vec{i} - \omega_z yz\vec{j} - \omega_z z^2\vec{k}] dm$$

$$\Rightarrow \vec{L} = \left[\omega_x \underbrace{\int (y^2+z^2) dm}_{I_x} - \omega_y \underbrace{\int xy dm}_{I_{xy}} - \omega_z \underbrace{\int xz dm}_{I_{xz}} \right] \vec{i} + \left[\omega_y \underbrace{\int (x^2+z^2) dm}_{I_y} - \omega_x \underbrace{\int yx dm}_{I_{xy}} - \omega_z \underbrace{\int yz dm}_{I_{yz}} \right] \vec{j} + \left[\omega_z \underbrace{\int (x^2+y^2) dm}_{I_z} - \omega_x \underbrace{\int zx dm}_{I_{xz}} - \omega_y \underbrace{\int yz dm}_{I_{yz}} \right] \vec{k}$$

وبالتالى : $L = L_x\vec{i} + L_y\vec{j} + L_z\vec{k}$ فيكون :

$$L_x = I_x \omega_x - I_{xy} \omega_y - I_{xz} \omega_z$$

$$L_y = I_y \omega_y - I_{xy} \omega_x - I_{yz} \omega_z$$

$$L_z = I_z \omega_z - I_{zx} \omega_x - I_{zy} \omega_y$$

$$\text{or } \begin{cases} L_x = I_x \omega_x + I_{xy} \omega_y - I_{xz} \omega_z \\ L_y = -I_{xy} \omega_x + I_y \omega_y + I_{yz} \omega_z \\ L_z = -I_{zx} \omega_x - I_{zy} \omega_y + I_z \omega_z \end{cases}$$

$$\text{إذن: } I_x = I_y = \frac{1}{2} \left(\frac{3}{10} M R^2 \right) + \frac{3}{5} M h^2 = \frac{3}{20} M (R^2 + 4h^2) \Rightarrow \boxed{I_x = I_y = \frac{3}{20} M (R^2 + 4h^2)} \checkmark$$

حساب مبرادات العطالة :

- مبرادات العطالة المتعلقة بمحور التناظر الدوراني تكون معدومة ، أي :

$$\boxed{I_{yz} = I_{xz} = 0} \checkmark$$

$$\text{ومضاهية: } I_{xy} = \int xy \, dm = \rho \pi \int xy \, r^2 \, dz$$

$$\text{ومضاهية: } x=y=r \Rightarrow I_{xy} = \int \pi r^4 \, dz \quad ; \quad \frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow dz = \frac{h}{R} dr$$

$$\Rightarrow I_{xy} = \frac{\rho \pi h}{R} \int_0^R r^4 \, dr \Rightarrow I_{xy} = \frac{\rho \pi h}{R} \left[\frac{r^5}{5} \right]_0^R = \frac{1}{5} \frac{\rho \pi h}{R} \cdot R^5$$

$$\Rightarrow I_{xy} = \frac{3}{5} \left(\frac{1}{3} \rho \pi h R^3 \right) R^2 \Rightarrow \boxed{I_{xy} = \frac{3}{5} M R^2 ; M = \frac{1}{3} \rho \pi h R^3} \checkmark$$

(3)

$$\text{لذلك: } I_0 = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z) = I_x + \frac{I_z}{2} \Rightarrow I_0 = \frac{3}{20} M (R^2 + 4h^2) + \frac{3}{20} M R^2$$

$$\Rightarrow \boxed{I_0 = \frac{3}{10} M (R^2 + 2h^2)} \checkmark$$

(4) لدينا z و z' متطابقتان \Leftarrow يكون I_z نفسه في كلا الحالتين ، أي :

$$\boxed{I_z = I_{z'} = \frac{3}{10} M R^2} \checkmark$$

حساب I_x ، I_y بتطبيق مبربر التناظر :

$$I_\Delta = I_{\Delta C} + M d^2 \Rightarrow I_{\Delta C} = I_\Delta - M d^2$$

ومحاور z و z' : $d = OC = \frac{3}{4} h$ ، $I_{\Delta C}$ يطابق I_x و I_y ، و I_Δ يطابق I_z

من I_x و I_y نكتب :

$$I_x = I_y = \frac{3}{20} M (R^2 + 4h^2) - \frac{9}{16} M h^2 = \frac{3}{20} M \left(R^2 + \frac{h^2}{4} \right) \Rightarrow \boxed{I_x = I_y = \frac{3}{20} M \left(R^2 + \frac{h^2}{4} \right)} \checkmark$$

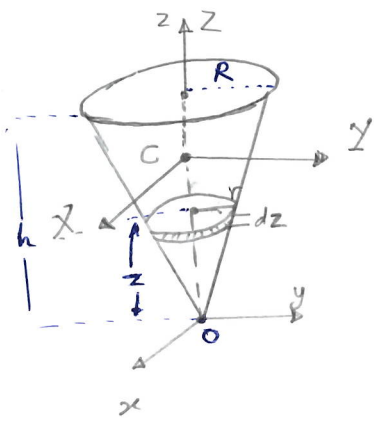
مبرادات العطالة المتعلقة بجزء المحلة معدومة لأن مركزها مركز الكتلة ، أي :

$$\boxed{I_{xx} = I_{xz} = I_{zy} = 0} \checkmark$$

(5)

$$I_C = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z) = I_x + \frac{I_z}{2} = \frac{3}{20} M \left(R^2 + \frac{h^2}{4} \right) + \frac{3}{20} M R^2 = \frac{3}{20} M \left(2R^2 + \frac{h^2}{4} \right)$$

$$\Rightarrow \boxed{I_C = \frac{3}{20} M \left(2R^2 + \frac{h^2}{4} \right)} \checkmark$$



①. حساب إحداثيات مركز الثقل C :

محور تناظر المخروط \Leftarrow مركز عطالة يقع على محور تناظره الدوراني \Leftarrow z_c \Leftarrow نصف الارتفاع z_c : \Leftarrow $z_c = \frac{3}{4}h$

$$z_c = \frac{1}{M} \iiint z \, dm$$

$$dm = \frac{dV}{V} \cdot M \quad \& \quad M = \rho \cdot \frac{1}{3} \pi R^2 h$$

$$z_c = \frac{3}{R^2 h} \int z r^2 dz$$

ومن تشابه المثلثات : $\frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow r = \frac{R}{h} z \Rightarrow z_c = \frac{3}{R^2 h} \times \frac{R^2}{h^2} \int_0^h z^3 dz = \frac{3}{h^3} \left[\frac{z^4}{4} \right]_0^h$

$\Rightarrow z_c = \frac{3}{h^3} \cdot \frac{h^4}{4} = \frac{3}{4} h \Rightarrow z_c = \frac{3}{4} h$ إذن : $C(0, 0, \frac{3}{4}h)$

②. z_c : محور تناظر دوراني فأتى :

$$I_x = I_y = \frac{1}{2} (I_x + I_y)$$

$$\Rightarrow I_x = I_y = \frac{1}{2} \left[\int (y^2 + z^2) dm + \int (x^2 + z^2) dm \right] = \frac{1}{2} \int (x^2 + y^2) dm + \int z^2 dm$$

$$\Rightarrow I_x = I_y = \frac{1}{2} I_z + I_{xoy}$$

حساب I_z : \Leftarrow $dm = \rho \pi r^2 dz$ \Leftarrow $\frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow dz = \frac{h}{R} dr$ \Leftarrow $\frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow dz = \frac{h}{R} dr$ \Leftarrow $\frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow dz = \frac{h}{R} dr$

$$dI_z = \frac{1}{2} r^2 dm \Rightarrow dI_z = \frac{1}{2} \rho \pi r^4 dz \quad ; \quad \frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow dz = \frac{h}{R} dr$$

$$I_z = \int dI_z = \int_0^R \frac{1}{2} \rho \pi r^4 \frac{h}{R} dr = \frac{1}{2} \frac{\rho \pi h}{R} \int_0^R r^4 dr = \frac{1}{2} \frac{\rho \pi h}{R} \left[\frac{r^5}{5} \right]_0^R$$

$$= \frac{1}{2} \frac{\rho \pi h}{R} \cdot \frac{R^5}{5} \Rightarrow I_z = \frac{1}{10} \rho \pi h R^4$$

وبما أن $M = \frac{1}{3} \rho \pi R^2 h \Rightarrow I_z = \frac{3}{10} \left(\frac{1}{3} \rho \pi h R^2 \right) R^2$

$$\Rightarrow I_z = \frac{3}{10} M R^2 ; M = \frac{1}{3} \rho \pi R^2 h$$

\Leftarrow I_{xoy} : $\frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow r^2 = \frac{R^2}{h^2} z^2$ \Leftarrow $I_{xoy} = \int z^2 dm = \rho \pi \int r^2 z^2 dz$

$$\Rightarrow I_{xoy} = \frac{\rho \pi R^2}{h^2} \int_0^h z^4 dz = \frac{\rho \pi R^2}{h^2} \left[\frac{z^5}{5} \right]_0^h = \frac{1}{5} \rho \pi R^2 h^3 = \frac{3}{5} \left(\frac{1}{3} \rho \pi h R^2 \right) h^2$$

$$\Rightarrow I_{xoy} = \frac{3}{5} M h^2 ; M = \frac{1}{3} \rho \pi R^2 h$$

$$I_{Ac} = \rho \pi R^5 \left(1 - \frac{2}{3} + \frac{1}{5}\right) = \frac{8}{15} \rho \pi R^3 = \frac{2}{5} \left(\frac{4}{3} \rho \pi R^3\right) R^2$$

$$\Rightarrow \boxed{I_{Ac} = \frac{2}{5} M R^2 ; M = \frac{4}{3} \rho \pi R^3}$$

نظرية هورنجر الثانية : $I_{A'} = I_{Ac} + M R^2 = \frac{2}{5} M R^2 + M R^2 \Rightarrow \boxed{I_{A'} = \frac{7}{2} M R^2}$

②.

③.

نظامان : $I_0 = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z)$

وهنايك انتشار الثلاثية المتعامدة بمثابة محاور قطرية متعامدة تمر بمركز الثقل ونزوم الدوران حولها متساوي ومتساوي I_R ، وهذا ثم :

$$I_0 = \frac{3}{2} I_R = \frac{3}{2} \times \frac{2}{5} M R^2 \Rightarrow \boxed{I_0 = \frac{3}{5} M R^2}$$

تطبيق 9 :

محزوم دورانى مقابلس ومضمت، نصف قطر قاعدة R وارتفاع h وزاوية رأس 2α ، وطارة، موزعة على جميع V بكثافة مجمعية كومتصلة. شئت رأسه في مبدأ محلة الإحداثيات الناقية $(0, x, y, z)$ حيث يتطبع الدوران حول محور تقاطعه الدوراني Oz . والمطلوب حساب فاليين :

①. إحداثيات مركز ثقله C

②. عزوم العطالة الدورانية حول محاور محلة الإحداثيات الناقية $(0, x, y, z)$ ومحاور العطالة المتعلقة بمحاور هذه المحلة.

③. عزوم العطالة الدورانية حول مبدأ الإحداثيات (0)

④. عزوم العطالة الدورانية حول محاور محلة الإحداثيات المركزية التي مبدئها مركز الثقل (C, x, y, z) ومحاور العطالة المتعلقة بوجه المحاور.

⑤. عزوم العطالة الدورانية حول مبدأ هذه المحلة C

نظرية المحاور المتعامدة : $\Delta I_{Ac}'' = dI_{Ac} + x^2 dm = \frac{1}{2} R^3 \sigma 2\pi dx + x^2 \sigma 2\pi R dx$

بالتكامل على المجال $[0, \ell/2]$ ومن ثم ضرب الناتج في 2 (لأن طول الحلقة ℓ) :

$$I_{Ac}'' = 2 \int_0^{\ell/2} dI_{Ac}'' = 2 \times \frac{1}{2} R^3 \sigma 2\pi \int_0^{\ell/2} dx + 2\pi \sigma R \int_0^{\ell/2} x^2 dx$$

$$= R^3 \frac{1}{2} (2\pi \sigma \ell R) R^2 + (2\pi \sigma \ell R) \frac{\ell^2}{12}$$

$$\Rightarrow I_{Ac}'' = M \left(\frac{R^2}{2} + \frac{\ell^2}{12} \right)$$

نظرية المحاور المتعامدة : $I_{Ac}''' = I_{Ac}'' + M \left(\frac{\ell}{2} \right)^2 \Rightarrow I_{Ac}''' = M \left(\frac{R^2}{2} + \frac{\ell^2}{3} \right)$ (٧)

تطبيق (٧) :

أوجد عزيم عطالة كرة موصية نصف قطرها R وذلك إذا علمت أنها متجانسة، وأنت مارتها موزعة على حجمها V بكثافة حجمية منتظمة من حيث الحالات التالية :

① عندما تدور حول أحد محاورها العطالية $\Delta_c = R$ (المحور اللامركز نقلاً)

② عندما تدور حول محور Δ' عيسى سطحها

③ عندما تدور حول مركز ثقلها

الحل :

① نأخذ شريحة على هيئة قرص نصف قطرها r وسماكتها dx وبعد عن مركز الثقل C مسافة x ، فيكون شكلها :

$$dm = \rho \pi r^2 dx \quad ; \quad r^2 = R^2 - x^2$$

بمجرد أن عزيم عطالة قرص [هناك بنا سوية قرصية الشكل] حول محورها، لمركز ثقلها، ويرد على مستوى (مثل Δ_c) يمكن بالعلاقة :

$$[التطبيق 9] dI_{Ac} = \frac{1}{2} r^2 dm \Rightarrow \Delta I_{Ac} = \frac{1}{2} \rho \pi (R^2 - x^2)^2 dx$$

$$\Rightarrow \Delta I_{Ac} = \frac{1}{2} \rho \pi R^4 dx - \rho \pi R^2 x^2 dx + \frac{1}{2} \rho \pi x^4 dx$$

وبالتكامل على المجال $[0, R]$ ومن ثم الناتج في 2 (لأن طول الكرة كاملة حول Δ_c) :

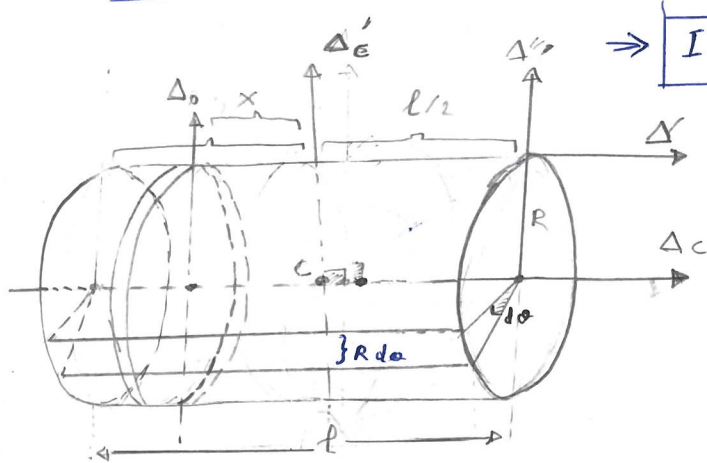
$$\Delta I_{Ac} = 2 \int_0^R \Delta I_{Ac} = \rho \pi R^4 \int_0^R dx - 2\rho \pi R^2 \int_0^R x^2 dx + \rho \pi \int_0^R x^4 dx$$

③. عزم العطالة حول Δ_c العمودي على مستوى الكتلة سيأوي مجموع عزمي العطالة حول محاورين متعامدين واقعين في مستوى الكتلة [المحور Δ_c'' والمحور الواقع في نفس R] ونكتب:

$$I_{\Delta_c} = 2I_R = 2I_{\Delta_c''} \Rightarrow I_{\Delta_c''} = \frac{I_{\Delta_c}}{2} \Rightarrow \boxed{I_{\Delta_c''} = \frac{1}{2}MR^2}$$

④

نستعمل نظرية هوفنر الثانية: $I_{\Delta'''} = I_{\Delta_c''} + Md^2 \Rightarrow I_{\Delta'''} = \frac{1}{2}MR^2 + MR^2$



$$\Rightarrow \boxed{I_{\Delta'''} = \frac{3}{2}MR^2}$$

تطبيق

أوجد عزم عطالة اسطوانة قائمة مفرغة نصف قطرها R وطولها l ، إذا علمت أنها متجانسة، وأن مارتقا موزنة على سطحها S بكثافة سطحية σ منتظمة في الاتجاه التالية:

- ①. عندما تدور حول محورها Δ_c (العمودي على مستوى دائرة المقطع والار عبر مركز ثقلها)
- ②. عندما تدور حول محور Δ' يوازي Δ_c ولحسين سطحها الجانبين.
- ③. عندما تدور حول محور Δ_c' عمودي على Δ_c ومار عبر مركز ثقلها C .
- ④. عندما تدور حول محور Δ''' يوازي Δ_c'' ويتقاطع مع Δ_c عند أحد أطرافها.

الحل:

①. نأخذ شريحة من السطح طولها l وعرضها $Rd\alpha$ فتكون مساحتها: $S = lRd\alpha$ وكتلتها: $dm = \sigma lRd\alpha$

$$I_{\Delta_c} = \int r^2 dm = \int_0^{2\pi} R^2 \sigma lR d\alpha = R^3 \sigma l \int_0^{2\pi} d\alpha = 2\pi \sigma l R^3 \Rightarrow \boxed{I_{\Delta_c} = MR^2; M = 2\pi \sigma l R}$$

②

نظرية هوفنر الثانية: $I_{\Delta'} = I_{\Delta_c} + Md^2 = MR^2 + MR^2 \Rightarrow \boxed{I_{\Delta'} = 2MR^2}$

③. نأخذ شريحة على شكل حلقة دائرية عرضها dx وطولها $2\pi R$ فتكون كتلتها: $dm = \sigma 2\pi R dx$ ونعتبر مركز القل C مسافة x من مركز العطالة Δ_c فتكون عزم العطالة حول Δ_c :

$$dI_{\Delta_c} = R^2 dm \Rightarrow dI_{\Delta_c} = \frac{dI_{\Delta_c}}{2} \Rightarrow \boxed{dI_{\Delta_c} = \frac{1}{2}R^3 \sigma 2\pi dx}$$

ملاحظة :

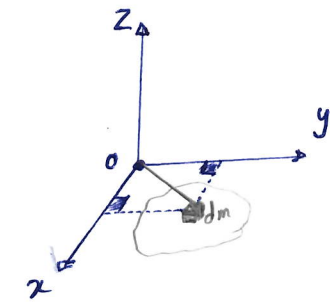
ليكن لدينا صفيحة رقيقة (مؤولة السماكة) متجانسة (ثابتة) فإن :

" مجموع عزيم عظامها حول محورين متعامدين يقعان في مستوىها ، يساوي "

إثباتاً : ①. عزيم عظامها حول (0) نقطة التقاء هذين المحورين

②. عزيم عظامها حول (02)

و رياضياً يكتب [عالمياً] أن $Z=0$:



المحور الأول الواقع في مستوىها (0x) : $I_x = \int y^2 dm$

المحور الثاني الواقع في مستوىها (0y) : $I_y = \int x^2 dm$

$I_0 = I_z = \int (x^2 + y^2) dm$

نتيجة :

إذا كانت 02 محور تناظر دوراني عندئذٍ : $I_x = I_y \Rightarrow I_z = 2I_x = 2I_y$

تطبيق ③ :

أوجد عزيم عظامه حلقة دائرية الشكل [الحلقة الدائرية مصنوعة من سلك متجانس مؤولة بالنسبة لـ نصف قطرها R] ،

إذا علمت أن السلك متجانس ومادته موزعة على طولها بكمية منتظمة طبقاً للحالات التالية :

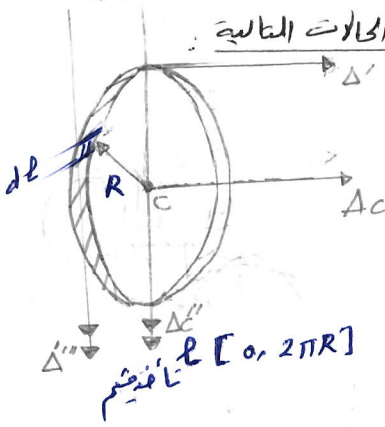
①. عندما يدور حول محور Δ_c (المودي على مستوىه والمار بمركز ثقله C)

②. عندما يدور حول محور Δ' عمودي على مستوىه ومار بنقطة من محيطه

③. عندما يدور حول محور Δ'' واقع في مستوىه ومار بمركز ثقله C

④. عندما يدور حول محور Δ''' واقع في مستوىه ومار بنقطة من محيطه

المحلول :



①. نأخذ عنصر الطول dl من الحلقة ذاك الكتلة $dm = \lambda dl$

نصف قطر الحلقة R و $l = 2\pi R$: طول الحلقة الكلي

ونكتب : $I_{Ac} = \int r^2 dm = \int_0^{2\pi R} R^2 \lambda dl$

$\Rightarrow I_{Ac} = R^2 \lambda \int_0^{2\pi R} dl = 2\pi \lambda R^3$

$\Rightarrow I_{Ac} = 2\pi \lambda R^3 = MR^2$; $M = \lambda l$

②. نطبق نظرية هوفنر الثانية : $I_{\Delta'} = I_{Ac} + M d^2 \Rightarrow I_{\Delta'} = MR^2 + MR^2$

$\Rightarrow I_{\Delta'} = 2MR^2$

تطبيق 4 :

أوجد عزم عطالة قضيب رقيق [نصف قطره مهمل بالمقارنة مع طوله] ومتجانس ، إذا عُلقت أن شأريته موزعة على طوله λ بكثافة متغيرة λ في الحالات التالية :

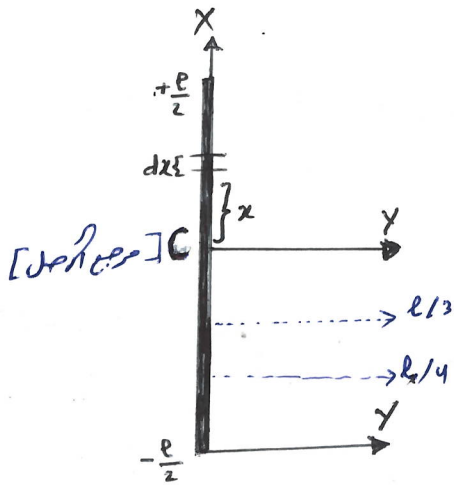
- عندما يدور حول محور عمودي عليه ومار مركز ثقله .
- عندما يدور حول محور عمودي عليه ومار من أحد طرفيه .
- عندما يدور حول محور منطبق على محوره .

الحل :

1. نأخذ البيانات التالية :

- القضيب منطبق على المحور Ox الموجه نحو اليمين .
- نأخذ المحور Oy كـ محور عمودي على القضيب .
- مار من مركز كتلته [منتصف القضيب] .

لنأخذ عبارة عزم العطالة بالشكل :



$$I_A = \int r^2 dm ;$$

هنا $dm = \lambda dx$ وهو الكتلة dx عنصر الطول λ والذي يدور مسافة x عن محور الدوران Δ .

$$I_A = \int_{-l/2}^{+l/2} x^2 \lambda dx = \lambda \left[\frac{x^3}{3} \right]_{-l/2}^{+l/2} = \frac{\lambda}{3} \left[\frac{8}{8} + \frac{8}{8} \right] = \frac{1}{12} \lambda l^3 \Rightarrow \boxed{I_A = \frac{1}{12} M l^2 ; M = \lambda l}$$

عندما يدور حول محور عمودي على طرفه $\Delta' = y'$: $I_{A'} = \int_{-l/3}^{+2l/3} x^2 \lambda dx = \lambda \left[\frac{x^3}{3} \right]_{-l/3}^{+2l/3} = \frac{\lambda}{3} \left[\frac{8l^3}{27} + \frac{l^3}{27} \right] = \frac{1}{9} \lambda l^3 = \frac{1}{9} M l^2$

عندما يدور حول محور عمودي على طرفه $\Delta' = y'$: $I_{A'} = \int_{-l/4}^{+3l/4} x^2 \lambda dx = \lambda \left[\frac{x^3}{3} \right]_{-l/4}^{+3l/4} = \frac{\lambda}{3} \left[\frac{27l^3}{64} + \frac{l^3}{64} \right] = \frac{7}{48} \lambda l^3 = \frac{1}{7} M l^2$

عندما يدور حول محور Ox ذات العزم يكون معدوم وذلك لأن نصف القضيب معادل [الكتلة الموزعة على طوله] ولم يبق سوى الكتلة على نصف الطول λ لأن نصف طوله مهمل بالمقارنة مع طوله .

النظرية الأولى ①:

$$I_o = I_c + Md^2$$

نص على أن: عزم عطالة جسم صلب حول نقطة O يساوي عزم عطالته حول مركز C مضافاً إليه Md^2 حيث: M كتلة الجسم و d البعد بين النقطتين O و C .

النظرية الثانية ②:

$$I_A = I_{Ac} + Md^2$$

نص على أن: عزم عطالة جسم صلب حول محور A يساوي عزم عطالته حول محور C موازي A ويمر بمركز كتلته مضافاً إليه العزم Md^2 ، d : البعد بين المحورين A و C .

النظرية الثالثة ③:

$$I_{xy} = I_{xy} + Mx_c \cdot y_c$$

هنا نأخذ المحاور (x, y, z) ثانية والثانية (x_c, y_c, z_c) : محاورها متوازية للأولى ومركزها متحركة مع الكتلة M حول O .

ونص على أن: عزم العطالة المطلقة بالحملة الثانية I_{xy} يساوي إلى عزم العطالة المطلق بالحملة المتحركة I_{xy} مضافاً إليه العزم $Mx_c \cdot y_c$ ، حيث x_c و y_c إحداثيي مركز الكتلة M في المحاورين في الحملة الثانية.

كانت هذه الشكل أنت :

$$\tan \frac{\alpha}{2} = \frac{dy}{dx} = \frac{r}{h} \Rightarrow dx = \frac{1}{\tan \alpha/2} dy$$

من ثم :

$$V = \frac{\pi}{\tan \alpha} \int_0^r y^2 dy = \frac{\pi h}{r} \left[\frac{y^3}{3} \right] = \frac{1}{3} \pi r^2 h$$

- وبالمناسبة نعلم عن صيغة في العلاقة (*) كذا :

$$x_c = \frac{1}{\frac{1}{3} \pi r^2 h} \iiint_V z \pi y^2 dx$$

في المخطط

- ومن حساب الطول كذا :

$$\frac{y}{r} = \frac{x}{h} \Rightarrow y = \frac{r}{h} x$$

[r و h ثوابت ومنقول الشكل إلى تكامل على x بذلك] :

$$x_c = \frac{3\pi}{\pi r^2 h} \cdot \frac{r^2}{h^2} \int_0^h x^3 dx = \frac{3}{h^3} \left[\frac{h^4}{4} \right] = \frac{3}{4} h$$

- إذن مركز العطالة C يقع على محور التناظر ox ، ويبعد عن المحور مسافة تساوي $\frac{3}{4}h$ من الارتفاع h .

تطبيق (3) : أوجد مركز ثقل مجسم نصف كرة موصلة نصف قطرها r ، إذا علمت أن مادة كلفتها متباينة موزعة داخلها بشكل مستمر وبكثافة حجمية متساوية.

الجواب :

- نأخذ محور تناظر الكرة الموصلة على أنه ox ، مركز عطالتها يقع على ox ←

ولذلك يكفي إيجاد x_c لأن y ثانية ، ونكتب : $x_c = \frac{1}{V} \iiint_V x dv$

- من الشكل نكتب :

$$dv = \pi y^2 dx \quad \text{نكتب} : r^2 = x^2 + y^2 \Rightarrow y^2 = r^2 - x^2$$

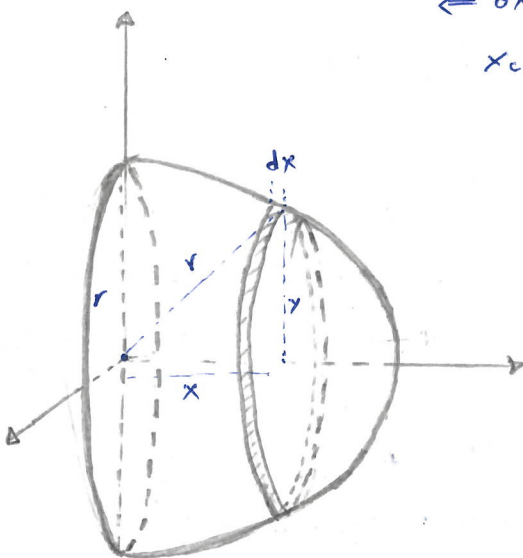
$$V = \frac{2}{3} \pi r^3 \quad \text{مجموع نصف الكرة}$$

- وبالمناسبة عن كل نصيحتي في العلاقة (*) كذا :

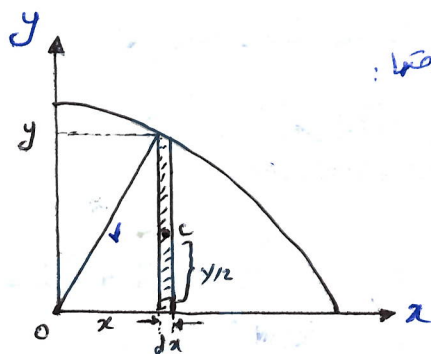
$$x_c = \frac{1}{\frac{2}{3} \pi r^3} \int_0^r \pi (r^2 - x^2) x dx$$

$$= \frac{3}{2r^3} \left[r^2 \int_0^r x dx - \int_0^r x^3 dx \right] = \frac{3}{2r^3} \left[\frac{r^4}{2} - \frac{r^4}{4} \right] = \frac{3}{8} r$$

- إذن يقع مركز الشكل C على محور التناظر ox ويبعد عن المحور مسافة تساوي $\frac{3}{8}r$ من نصف القطر r .



تطبيقاً ①: أوجد مركز ثقل صفيحة على شكل ربع دائرة نصف قطرها r ، إذا علمت أنها مغطاة بالسلكة، وأن كثافتها متجانسة، وموزعة على سطحها المستوي بشكل متساوي وبكثافة سطحية σ منتظمة.



الحل: نأخذ على الشكل الموضي جانباً شريطاً عرضياً dx وطولها y فتكون مساحته:

$$ds = y dx \quad \dots (1)$$

- وتكون إحداثيات مركز الشريحة المستطيلة هي: $C(x, y/2)$

- لدينا: $dm = \sigma ds$ و $M = \sigma S$

$$\Rightarrow x_c = \frac{1}{\sigma S} \int x \sigma ds \quad \& \quad y_c = \frac{1}{\sigma S} \int \frac{y}{2} \sigma ds$$

- وبالتعويض عن (σ) نصل إلى:

$$x_c = \frac{1}{S} \int x ds \quad \& \quad y_c = \frac{1}{S} \int \frac{y}{2} ds \quad \dots (2)$$

- وبملاحظة الشكل: نكتب استخدام العلاقة $r^2 = x^2 + y^2$ لتحويل العلاقات في (2)

الحل متحول واحد، مع العلم أن مساحة ربع الدائرة هي: $S' = \frac{\pi r^2}{4}$

$$* x_c = \frac{4}{\pi r^2} \int_0^r y d\left(\frac{x^2}{2}\right) = \frac{4}{\pi r^2} \int_0^r y \cdot d\left(\frac{r^2 - y^2}{2}\right) = \frac{4}{\pi r^2} \int_0^r y dy = \frac{4}{\pi r^2} \left[\frac{y^2}{2}\right]_0^r = \frac{4}{3\pi} r$$

$$* y_c = \frac{4}{\pi r^2} \int_0^r \frac{y^2}{2} dx = \frac{4}{\pi r^2} \int_0^r \frac{r^2 - x^2}{2} dx = \frac{4}{\pi r^2} \left[\frac{r^2 x}{2} - \frac{x^3}{6}\right]_0^r = \frac{4}{3\pi} r$$

تطبيق ②: أوجد مركز ثقل مجسم مخروطي درائبي مضغوط وقائم، إذا علمت أن ثماره كائنة، ومجانسة وموزعة داخله بشكل متساوي وبكثافة حجمية منتظمة، وأن ارتفاعه h ونصف قطر قاعدته r .

الحل:

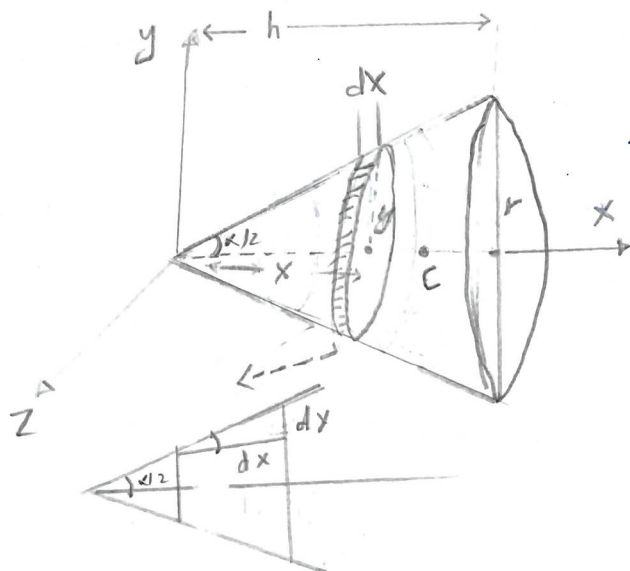
- نأخذ محور تناظر المخروط OX مركزه O ونضع على هذا المحور

نقطتين بإحداثيات x_c ونكتب:

$$x_c = \frac{1}{V} \iiint_V x dv \quad (*)$$

- من الشكل:

$$dv = \pi y^2 dx$$



$$I_{xx} = \int x^2 dm \quad , \quad I_{yy} = \int y^2 dm \quad , \quad I_{zz} = \int z^2 dm$$

(5) عزم عطالة جسم صلب حول محور زوايا توجيهه معلومة :

- يكتب متجه الوحدة \vec{u} المحور على Δ فالناتج يصنع الزوايا (α, β, γ) مع المحاور الإحداثية بالشكل:

$$\vec{u} = \cos \alpha \vec{i} + \cos \beta \vec{j} + \cos \gamma \vec{k}$$

- كما نرى :

$$\vec{r}_0 = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$|\vec{r}_0 \times \vec{u}| = |\vec{r}_0| |\vec{u}| \sin \alpha = r_0 \sin \alpha = r$$

وعليه استناداً لتفصيل

- لدينا عبارة عزم عطالة :

$$I_{\Delta} = \int r^2 dm = \int (\vec{r}_0 \times \vec{u})^2 dm$$

لدينا : $\vec{r}_0 \times \vec{u} = (y \cos \gamma - z \cos \beta) \vec{i} + (z \cos \alpha - x \cos \gamma) \vec{j} + (x \cos \beta - y \cos \alpha) \vec{k}$; $\vec{r}_0 \times \vec{u} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x & y & z \\ \cos \alpha & \cos \beta & \cos \gamma \end{vmatrix}$

$$\Rightarrow (\vec{r}_0 \times \vec{u})^2 = (y \cos \gamma - z \cos \beta)^2 + (z \cos \alpha - x \cos \gamma)^2 + (x \cos \beta - y \cos \alpha)^2$$

$$\Rightarrow I_{\Delta} = \int [(y \cos \gamma - z \cos \beta)^2 + (z \cos \alpha - x \cos \gamma)^2 + (x \cos \beta - y \cos \alpha)^2] dm$$

$$= \int [y^2 \cos^2 \gamma + z^2 \cos^2 \beta - 2yz \cos \gamma \cos \beta + z^2 \cos^2 \alpha + x^2 \cos^2 \gamma - 2xz \cos \alpha \cos \gamma + x^2 \cos^2 \beta + y^2 \cos^2 \alpha - 2xy \cos \alpha \cos \beta - 2xz \cos \alpha \cos \gamma - 2yz \cos \beta \cos \gamma] dm$$

$$= \cos^2 \alpha \int (y^2 + z^2) dm + \cos^2 \beta \int (x^2 + z^2) dm + \cos^2 \gamma \int (x^2 + y^2) dm - 2 \cos \alpha \cos \beta \int xy dm - 2 \cos \alpha \cos \gamma \int xz dm - 2 \cos \beta \cos \gamma \int yz dm$$

$$\Rightarrow I_{\Delta} = I_x \cos^2 \alpha + I_y \cos^2 \beta + I_z \cos^2 \gamma - 2 I_{xy} \cos \alpha \cos \beta - 2 I_{xz} \cos \alpha \cos \gamma - 2 I_{yz} \cos \beta \cos \gamma$$

إذن :

نحسب عزم عطالة جسم صلب حول محور Δ زوايا توجيهه معلومة بالطريقة عزم عطالة حول محاوره ومبررات العطالة وزوايا التوجيه.

عزوم العطالة

$$I = mr^2$$

①. من أجل نقطة مادية :

هست r بعد النقطة المادية ذات الكتلة m عن مركز الدوران [وليكن نقطة مبدأ الإحداثيات O] أو عن محور Δ أو عن مستوى Π .

②. ومن أجل مجموعة نقاط مادية ^{كألة} توزع منفصل : $I = \sum_i m_i r_i^2$; $i = 1, 2, 3, \dots, N$ (*)

النقاط $(i = 1, \dots, N)$ تتوزع توزيعاً منفصلاً وببعد r_i عن مركز الدوران O أو Δ أو Π

③. ومن أجل مجموعة نقاط مادية كألة توزيع مستمر (عزم العطالة لجسم صلب)

تصبح العلاقة (*) حالة التوزيع المستمر بالشكل :

$$I = \int r^2 dm \quad (*)'$$

هست dm عنصر الكتلة من هذا الوسط المستمر الواقع في النقطة $M(x, y, z)$ المحدد بمجموعة الموضع \vec{r} .

- بناءً على العلاقة (*) يمكن أن نكتب التالي :

①. عزم عطالة الجسم الصلب حول المحاور المتعامدة (x, y, z) :

$$I_x = \int (y^2 + z^2) dm \quad \text{و} \quad I_y = \int (x^2 + z^2) dm \quad \text{و} \quad I_z = \int (x^2 + y^2) dm$$

②. عزم عطالة الجسم الصلب حول المستويات المتعامدة :

$$I_{xoy} = \int z^2 dm \quad \text{و} \quad I_{yoz} = \int x^2 dm \quad \text{و} \quad I_{xoz} = \int y^2 dm$$

③. عزم عطالة الجسم الصلب حول مركز المحاور المتعامدة :

$$I_o = \int (x^2 + y^2 + z^2) dm$$

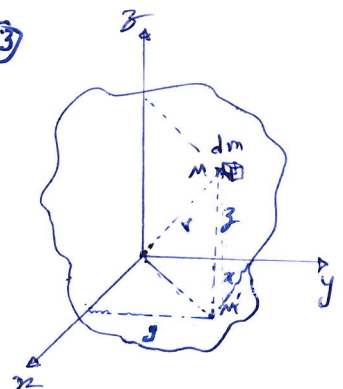
- نتائج :

$$\left. \begin{aligned} I_{xoy} + I_{xoz} &= I_x \\ I_{xoy} + I_{yoz} &= I_y \\ I_{xoz} + I_{yoz} &= I_z \end{aligned} \right\} \text{ ① } \quad \text{و} \quad I_o = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z) \quad \text{②}$$

$$\text{و} \quad I_o = I_{xoy} + I_{xoz} + I_{yoz} \quad \text{③}$$

$$I_{xoy} + I_{xoz} + I_{yoz} = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z) \quad \text{④}$$

من ② و ③ نجد



- فإذا انتقلت نقطة مادية على طول النقالة الأرضية، على سبيل المثال، من مكان M_1 إلى آخر M_2 ، فإن العمل الذي تقوم به قوة النقالة والذي سنشرطه بالرمز $A_{M_1}^{M_2}$ هو الفرق بين قيمتي تاج الكهون V على النقطتين M_1 و M_2 أي أن:

$$A_{M_1}^{M_2} = V(M_1) - V(M_2) \quad (32)$$

وممكن هنا العمل موجباً أو سالباً تبعاً لتناقص تاج الكهون V أو تزايد.

- وإذا كانت النقطتين M_1 و M_2 قريبتين جداً من بعضهما فإننا نجد، طبقاً لتعريف العمل العنصري للقوة F المؤثرة على النقطة M ، ما يلي:

$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{r} = dT = -dv \quad (33)$$

وهذه كذا قانون مصوري الطاقة (تكملة الطاقة):

$$d(T+V)=0 \Rightarrow T+V=E=\text{const} \quad (34)$$

وتلعب هذه العلاقة دوراً هاماً في الميكانيك لأننا لنستطيع القول الذي سنقدمها كمومية وبالتالي يتحقق بالنسبة لها قانون مصوري الطاقة:

تحت تأثير القوة \vec{F}

- ويمكن تعميم ذلك على مجموعة مادية مؤلفة من نقطة مادية، ولأننا نعرف أن المجموعة انتقلت انتقالاً عنصرياً من

النقطة M إلى النقطة M' ، عندها نكتب:

$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{r} = -dv \quad (35)$$

يعتبر تكامل الطاقة:

$$E = T + V = \frac{1}{2} \sum_i m_i v_i^2 + V(x_1, y_1, z_1, \dots, x_N, y_N, z_N) \quad (36)$$

5. نظرية الطاقة الحركية المجمعة مادية :

- تعرف الطاقة الحركية المجمعة بنقط مادية سرعتها، \vec{v}_i ، بالعلاقة :

$$\text{على حالة السكون المستقر} : T = \frac{1}{2} \sum_i m_i \vec{v}_i^2 = \frac{1}{2} \sum_i m_i (\vec{v}_i \cdot \vec{v}_i) \quad (26)$$

$$\text{على حالة السكون المتحرك} : T = \frac{1}{2} \int \vec{v}^2 dm = \frac{1}{2} \int \vec{v} \cdot \vec{v} dm \quad (27)$$

- لنبرهن فاستعمل بنظرية كورينغ "وهي أن \vec{v}_i يمكن تقسيم الطاقة السابقة إلى طاعتين :

الأول : طاقة مركز الكتلة والثاني : الطاقة حول مركز الكتلة. ولذلك نعرض عن \vec{v}_i بقسمتها

من العلاقة (28) في نصيب :

$$T = \frac{1}{2} \sum_i m_i (\vec{v}_i(c) + \vec{v}_i')^2 = \frac{1}{2} \sum_i m_i [\vec{v}_i^2(c) + 2 \vec{v}_i(c) \cdot \vec{v}_i' + \vec{v}_i'^2] \\ = \frac{1}{2} m \vec{v}_i^2(c) + \vec{v}_i(c) \cdot \sum_i m_i \vec{v}_i' + \frac{1}{2} \sum_i m_i \vec{v}_i'^2 = T(c) + T' \quad (28)$$

حيث : $T = \frac{1}{2} m \vec{v}_i^2(c)$ هي طاقة مركز الكتلة ، فالنقطة c ذات الكتلة m تتحرك بسرعة $\vec{v}_i(c)$ وطاقة حركية - (29)
معرفة بالعلاقة (29)

للنقطة M_i $T' = \frac{1}{2} \sum_i m_i \vec{v}_i'^2$ هي الطاقة الحركية حول مركز الكتلة لأن \vec{v}_i' بالسرعة هي السرعة النسبية لمركز الكتلة .

- والآن ، تناضل الطاقة الحركية مائلاً انطلاقاً من مترابطها (26) أن :

$$dT = \sum_i m_i \vec{v}_i \cdot d\vec{v}_i = \sum_i m_i \vec{v}_i \cdot \frac{d\vec{v}_i}{dt} dt = \sum_i m_i \vec{a}_i \cdot d\vec{r}_i \quad ; \quad d\vec{r}_i = \vec{v}_i dt \\ \Rightarrow dT = \sum_i \vec{F}_i \cdot d\vec{r}_i \quad (30)$$

أي أن : تناضل الطاقة الحركية مساوية العمل العنصرية الناتج عن القوة $\sum_i \vec{F}_i$.

بند ضئيل

و بإجراء تكامل لطرفي (30) نجد :

$$T_2 - T_1 = \sum_{i=1}^N \int \vec{F}_i \cdot d\vec{r}_i \quad (31)$$

6. تابع الكمون - تكامل الطاقة :

- نذكر بـ تعريف القوى الكمونية :

هي القوى التي لا يتوقف عملها على الطريق المسلك بين نقطتين A و B من المسار وإنما يتعلق فقط بالموضع الابتدائي والنهائي ، أي عبرت النقطتين A و B .

- وعندئذ يمكن تعريف تابع نقطتي محتاج الكمون بحيث يتناسب العمل من خلاله ، حيث تؤخذ معدته الابتدائية والنهائية

معرفة الجوانب :

$$\vec{v}_i = \frac{d\vec{OM}_i}{dt} = \frac{d\vec{OC}}{dt} + \frac{d\vec{CM}_i}{dt} = \vec{v}(C) + \vec{v}_i' \quad (*)$$

حيث : \vec{r}_i' متجه موضع النقطة M_i انطلاقاً من النقطة C ، \vec{v}_i' هي سرعة النقطة M_i حول C .

- وطبقاً لتعريف العزم الميكانيكي :

$$\begin{aligned} \vec{L} &= \sum_i \vec{r}_i \times m_i \vec{v}_i = \sum_i m_i [\vec{OC} \times \vec{r}_i'] \times [\vec{v}(C) + \vec{v}_i'] \\ &= \sum_i m_i \vec{OC} \times \vec{v}(C) + \sum_i m_i \vec{OC} \times \vec{v}_i' + \sum_i m_i \vec{r}_i' \times \vec{v}(C) + \sum_i m_i \vec{r}_i' \times \vec{v}_i' \\ &= \vec{OC} \times m \vec{v}(C) + \vec{OC} \times \left(\sum_i m_i \vec{v}_i' \right) + \left(\sum_i m_i \vec{r}_i' \right) \times \vec{v}(C) + \vec{L}' \quad (21) \end{aligned}$$

- ويمكن المجموع الثاني $\sum_i m_i \vec{r}_i' = 0$ (معلوم) [وذلك لأننا وضعنا المبدأ الذي حسبناه في الأصل]

هذه المجموعة السطحية في مركز الكتلة ، وبالتالي طبقاً لتعريف مركز الكتلة (C) يكون هذا المجموع معدومة [

- ومما تم المجموع $\sum_i m_i \vec{v}_i'$ يكون معدوم لأنه مستقيم $\sum_i m_i \vec{r}_i' = 0$ ، وبالتالي في العلاقة :

$$\vec{L} = \vec{L}(C) + \vec{L}' \quad (22)$$

حيث : $\vec{L}(C) = \vec{OC} \times \vec{P}(C)$ (23) هو العزم الميكانيكي للكتلة باعتبارها نقطة مادية واحدة أختارها هي

الكتلة الكلية للمجموعة وسرعة $\vec{v}(C)$ ، وفقاً \vec{L}' فهو مرتبط بالعلاقة :

$$\vec{L}' = \sum_i m_i \vec{r}_i' \times \vec{v}_i' \quad (24)$$

وهو العزم الميكانيكي للمجموعة المادية حول مركز كتلتها .

- إذن العزم الميكانيكي للمجموعة مادية هو عبارة عن عزمين :

الأول : عزم مركز الكتلة والثاني : عزم المجموعة حول مركز الكتلة .

- من العلاقة (18) ، نحصل :

$$\begin{aligned} \vec{M}^{ext} &= \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{ext} \Rightarrow \vec{M}^{ext} = \sum_i (\vec{OC} + \vec{r}_i') \times \vec{F}_i^{ext} = \sum_i \vec{OC} \times \vec{F}_i^{ext} + \sum_i \vec{r}_i' \times \vec{F}_i^{ext} \\ \Rightarrow \vec{M}^{ext} &= \vec{OC} \times \vec{F} + \vec{M}_i^{ext} \quad (25) \end{aligned}$$

- ولأن \vec{M}_i^{ext} مستقيم طرئاً على العلاقة (24) :

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \frac{d\vec{OC}}{dt} \times m \vec{v}(C) + \vec{OC} \times m \frac{d\vec{v}(C)}{dt} + \frac{d\vec{L}'}{dt} = \vec{OC} \times \vec{F} + \frac{d\vec{L}'}{dt} = \vec{M}^{ext} \quad (26)$$

$$\text{إذن : } \frac{d\vec{L}'}{dt} = \vec{M}_i^{ext} \quad (27)$$

أي أن : مشتق العزم الميكانيكي أصل مركز الكتلة للكتلة يساوي مجموع العزم الخارجية المؤثرة عليها بالنسبة لـ C .

- خلال الفترة الزمنية $(t_2 - t_1)$ ، تكامل طرفي العلاقة السابقة فنفيد :

$$\vec{P}_2 - \vec{P}_1 = \int_{t_1}^{t_2} \vec{F}^{ext} dt \xrightarrow{\text{كاملية}} \vec{P}_{2x} - \vec{P}_{1x} = \int_{t_1}^{t_2} F_x^{ext} dt ; \vec{P}_{2y} - \vec{P}_{1y} = \int_{t_1}^{t_2} F_y^{ext} dt ; \vec{P}_{2z} - \vec{P}_{1z} = \int_{t_1}^{t_2} F_z^{ext} dt \quad (15)$$

- وفي الحالة الخاصة : $\vec{F}^{ext} = \vec{0}$ ، وبالمعنى لمعلومة تغير الكونشانت (12) نرى أن :

$$d\vec{P} = \vec{0} \Rightarrow \vec{P} = \vec{P}_0 \quad (\text{المحصنة})$$

وهنا نلاحظ حالتين : (1) ستكون (2) حركة مستقيمة منتظمة

بالمعنى للعلاقة (15) وبذلك يجب الاعتبار كالتالي :

$$\vec{P} = \vec{P}_0 = m \vec{v}_c = \text{const} \Rightarrow \vec{v}_c(c) = \vec{v}_0(c)$$

$$\text{سكون (1)} : \vec{v}_c(c) = 0 \Rightarrow \vec{v}(c) = \vec{0} \Rightarrow \vec{r}(c) = \vec{r}_0(c) \quad \left[\begin{array}{l} \text{مركز الكتلة} \\ \text{يفضل أن يكون} \end{array} \right]$$

$$\text{حركة مستقيمة منتظمة (2)} : \vec{v}_c(c) = \vec{v}_0(c) \Rightarrow \vec{r}(c) = \vec{v}_0(c) [t - t_0] + \vec{r}_0(c) \quad \left[\begin{array}{l} \text{مركز الكتلة} \\ \text{حركة مستقيمة} \end{array} \right]$$

(3) نظرية العزم الحركي للمجموعة عادية :

- يصف العزم الحركة للمجموعة عادية سائلة عن N نقطة عادية بالعلاقة في كل نقطة :

$$\vec{L} = \sum_{i=1}^N \vec{r}_i = \sum_{i=1}^N \vec{r}_i \times m_i \vec{v}_i = \sum_{i=1}^N \vec{r}_i \times \vec{P}_i \quad (16)$$

على حالة العزم الحركي لنظام الجسيمات

$$\vec{L} = \int_{(m)} \vec{r} \times \vec{v} dm \quad \text{و} \quad dm = \rho dV \quad (17)$$

في حالة العزم الحركي المستمر

وهكذا يتحول التكامل إلى تكامل حجمي على كمال الجسم V الذي تشغله الكتلة m .

- وبمفاضلة طرفي العلاقة (16) نرى أن :

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \sum_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} \times m_i \vec{v}_i + \sum_i \vec{r}_i \times \frac{d(m_i \vec{v}_i)}{dt} = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i$$

$$= \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{ext} + \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{int} = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{ext} = \vec{M}^{ext} \Rightarrow \frac{d\vec{L}}{dt} = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{ext} = \vec{M}^{ext} \quad (18)$$

أي أن : مستوية العزم الحركي الزمنية أو ما هي إلى عزم محصلة القوى الخارجية المؤثرة عليها

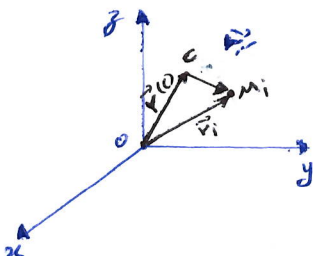
- وفي الحالة الخاصة $\vec{M}^{ext} = \vec{0}$ ، يكون :

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{0} \Rightarrow \vec{L} = \vec{L}_0 \quad (\text{محفوظ})$$

(19) قانون تغير العزم الحركي حول مركز الكتلة :

- هذا الشكل نجد أن النقطة M_i تتبع معية الموضع $\vec{r}_i = \vec{OM}_i$ المقياس بالعلاقة السابقة :

$$\vec{r}_i = \vec{OM}_i = \vec{OC} + \vec{CM}_i = \vec{OC} + \vec{r}_i' ; \quad \text{مركز الكتلة المجموعة } C$$



مركز تناظر فئات مركز كتلة، يُطبّق على هذا المركز، وإذا كانت الجسم مستوي تناظر فئات مركز الكتلة يقع ضمن هذا المستوي، وإلا كانت للجسم محور تناظر فئات مركز الكتلة يقع على هذا المحور.

②. معادلة الحركة، القوى الداخلية والخارجية:

إن معادلة الحركة للنقطة، لا بد من المجموعة المادية والتي تؤثر فيها قوى محليتها \vec{F}_i ، فيكسبها ستاراً \vec{a}_i هي:

$$m\vec{a}_i = \vec{F}_i = \vec{F}_i^{ext} + \vec{F}_i^{int} \quad \text{--- (6)}$$

حيث \vec{F}_i^{ext} محصلة القوى الخارجية المؤثرة على M_i [نقطة]، وهي النقطة M_i في حقل قوى خارجي، كما حقل التفاعل والاصطدامي \vec{F}_i^{int} محصلة القوى الداخلية المؤثرة على M_i [وهي محصلة القوى التي تؤثر بها باقي نقاط المجموعة المادية على النقطة M_i]

ويمكن وضعها بالشكل:

$$\vec{F}_i^{ext} = \sum_{j=1}^N \vec{F}_{ji} \quad \text{--- (7)}$$

حيث \vec{F}_{ji} هي القوة المؤثرة على النقطة M_i من قبل النقطة M_j .

③. نظرية كمية حركة مجموعة مادية - المعادلة الأساسية لحركة مركز الكتلة:

- نعرف كمية كمية حركة مجموعة مادية، بعدد N ، وانفعال كل منها \vec{p}_i ، بالعلاقة:

$$\vec{P} = \sum_i \vec{p}_i = \sum_{i=1}^N m_i \vec{v}_i = \sum_i m_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} = \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{r}_i \quad \text{--- (8)}$$

- لنفرض أن كمية الحركة المجمعة هي \vec{P}_c ، أي كمية حركة مركز كتلة:

$$\sum_i m_i \vec{r}_i = m \vec{r}_c \Rightarrow \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{r}_i = m \frac{d\vec{r}_c}{dt} = m \vec{v}_c \quad \text{--- (9)}$$

وبالتعويض في (8)، نحصل:

$$\vec{P} = m \vec{v}_c = \vec{P}_c \quad \text{--- (10)}$$

- والآن، لنقوم باستنتاج العلاقة (8) بالنسبة للزخم:

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \frac{d\vec{P}_c}{dt} = \sum_i m_i \frac{d\vec{v}_i}{dt} = \sum_i m_i \vec{a}_i = \sum_i \vec{F}_i = \sum_i \vec{F}_i^{ext} + \sum_i \vec{F}_i^{int} \quad \text{--- (11)}$$

- ونحن نطبقاً للعقل ورد الفعل، يكون محصلة القوى الداخلية صفرية، ومنه يُكتب:

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \frac{d\vec{P}_c}{dt} = m \frac{d\vec{v}_c}{dt} = m \vec{a}_c = \vec{F}_c^{ext} \quad ; \quad \sum_i \vec{F}_i^{ext} = \vec{F}^{ext} \quad \text{--- (12)}$$

الخلاصة: مركز كتلة مجموعة مادية (وهي النقطة c) يتحرك كنقطة مادية وحيدة كتلتها هي الكتلة الكلية للمجموعة وتؤثر فيها قوة \vec{F}^{ext} هي محصلة القوى الخارجية المؤثرة على هذه المجموعة.

- نلاحظ من (12) أن:

$$d\vec{P} = \vec{F}^{ext} dt \quad \text{--- (13)}$$

أي أن: مقدار الانفعال للمجموعة مادية سيؤدي إلى دفع محصلة القوى الخارجية المؤثرة في هذه المجموعة.

المجسمات

- نذكر أولاً، تعريف المجموعة المادية بأنها: مجموعة من النقط المادية ترتبط حركة كل منها بالنقط الباعية كالمجموعة السسية،
أو مجموعة الإلكترونات التي تدور حول نواة عنصرها، أو مجموعة اجسام مرتبطة ميكانيكياً بطريقة ما، أو مجموعة نقطتين
ماديتين مثبتتين في إطار قصير متحرك، الخ.

1- لتكن لدينا مجموعة عادية مؤلفة من N نقطة، ولنفرض أن النقطة M_i ذات الكتلة m_i فضيق في متجه الموضع $\vec{r}_i = \overrightarrow{OM_i}$ (حيث: $i = 1, 2, \dots, N$).

$$\vec{OC} = \vec{r_c} = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 + m_3 \vec{r}_3 + \dots + m_N \vec{r}_N}{m_1 + m_2 + m_3 + \dots + m_N} = \frac{\sum_i m_i \vec{r}_i}{\sum_i m_i} \quad \text{--- (i)}$$
$$\vec{r} = x_c \vec{i} + y_c \vec{j} + z_c \vec{k} \Rightarrow x_c = \frac{\sum m_i x_i}{m} ; y_c = \frac{\sum m_i y_i}{m} ; z_c = \frac{\sum m_i z_i}{m} ; m = \sum m_i$$
$$\vec{r}_c = \frac{\int \vec{r} dm}{\int dm} = \frac{1}{m} \int \vec{r} dm \quad \text{--- (3) "Wells"} \Rightarrow x_c = \frac{1}{m} \int x dm ; y_c = \frac{1}{m} \int y dm ; z_c = \frac{1}{m} \int z dm \quad \text{--- (4)}$$

- يعرف مركز نقل مجموعة مادية بألة التغطية في التي تحف العلاقة :

⑤ $\vec{r}_G = \frac{\sum m_i g_i \vec{r}_i}{\sum m_i g_i}$; g_i : مساهمة القطعة في السقوط

(صفتی فعلی)

* إن المشكلات السابعة هي تكاملات ثلاثية عندما يكون حجاباً، ومتناحية عندما يكون الحب سطحيًا^أ وأخيرة عندما يكون الحب فطريًا^أ ويجب دوماً على حل المسائل أن ينفذ عنصراً للحكيم (أو الصلح أو الطول). ينفذ الحب ثلاثي الأبعاد.

$$\text{Einfach: } dm = \rho(x, y, z) dV$$

هَبْ: وَصِي كَلِمَة رَابِعَة الْكَبِير .

وهكذا استعمل حسابه إيجاد مركز الكتلة إلى حسابه \Rightarrow (عندما يكون توزيع الكتلة متجانس) $\rho = cte$ عندنا * المعجاس

« من المبدأ المنطقي استخدام المخاوف التنافسية للاهتمام المقابلة في إيجاد مراكز كملتها بما فازا كان للحجم المردوس



مكتبة
A to Z