



كلية العلوم

القسم : الرياضيات

السنة : الثالثة

المادة : ميكانيك ١

المحاضرة : السادسة / نظري /

{{ مكتبة A to Z }}

2025 2024

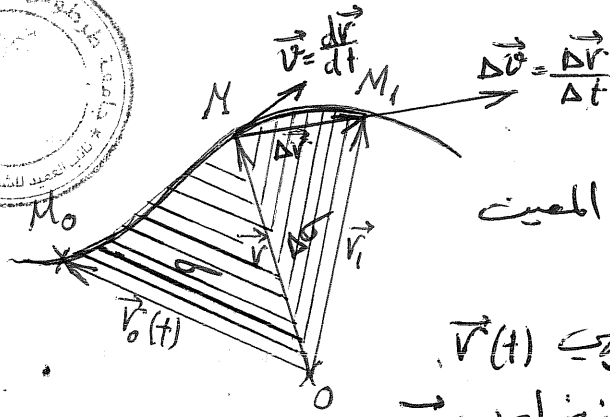
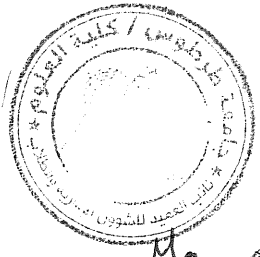
مكتبة A to Z : Facebook Group

كلية العلوم ، كلية الصيدلة ، الهندسة التقنية

5

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

الحركة الخاصة لقانون الطول السرعة الطولية :



عندما تنتقل النقطة المادية في الموضع M_0 المسمى
بنصف القطر المتجه $\vec{r}_0(t)$ إلى
الموضع M المسمى بنصف القطر المتجه $\vec{r}(t)$
فإنه ترسم (تمسح) سطحاً مخروطياً بمرکز O .

- لنفرض أن النقطة المتحركة كانت في اللحظة (t) في الموضع M المحدد بـ $\vec{r}(t)$ والسطح المخروطي
- لنفرض أن هذه النقطة في اللحظة $(t+\Delta t)$ وصلت إلى الموضع M_1 المسمى بنصف القطر المتجه $\vec{r}_1(t+\Delta t)$ والسطح المخروطي هو $\vec{\sigma}_1 = \vec{\sigma} + \Delta\vec{\sigma}$

عندئذ إذا كانت Δt صغيرة فيمكن اعتبار السطح $\Delta\sigma$ خلال الفترة Δt :
كمنحرف يقدر بالسطح المستوي OMM_1 أي كمنحرف طوله نصف سطح متوازي الأضلاع
الممتد على المتجهين \vec{r} و $\Delta\vec{r}$ أي :

$$\Delta\vec{\sigma} = \frac{1}{2} (\vec{r} \wedge \Delta\vec{r}) = S(OMM_1)$$

نسي النسبة $\frac{\Delta\vec{\sigma}}{\Delta t}$ بالسرعة الطولية الوسطى :

إن نهاية النسبة $\frac{\Delta\vec{\sigma}}{\Delta t}$ عندما $\Delta t \rightarrow 0$ نسي بالسرعة الطولية للنقطة M
بالنسبة للمركز O :

$$\begin{aligned} \vec{W} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{\sigma}}{\Delta t} = \frac{1}{2} \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left(\frac{\vec{r} \wedge \Delta\vec{r}}{\Delta t} \right) = \frac{1}{2} \lim_{\Delta t \rightarrow 0} (\vec{r} \wedge \frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t}) \\ &= \frac{1}{2} \left(\vec{r} \wedge \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t} \right) = \frac{1}{2} \left(\vec{r} \wedge \frac{d\vec{r}}{dt} \right) = \frac{1}{2} (\vec{r} \wedge \vec{v}) \end{aligned}$$

$$\boxed{\vec{W} = \frac{1}{2} (\vec{r} \wedge \vec{v})}$$

إن العلاقة $\vec{r} \wedge \vec{v}$ تدعى بزم سرعة النقطة M بالنسبة للمركز O
وبالتالي فإن السرعة الطولية لنقطة بالنسبة لمركز ما يادي
نصف عزم سرعة هذه النقطة بالنسبة لنقطة المركز.
ملاحظة :

يتضح من العلاقة الأخيرة أن السرعة الطولية تتعلق بالمركز المختار. فمن أجل
كل مركز تأخذ السرعة الطولية قيمة مقابلة.
إذاً عند إعطاء السرعة الطولية يلزم الإشارة إلى المركز الذي أخذت بالنسبة له.
بفرض أن المركز O في الشكل السابق هو مبدأ بحلة إحداثية ديكارتية.

فإن السرعة الطولية تعطى بالاحداثيات الديكارتية بالملاقات :

$$\vec{W} = \frac{1}{2}(\vec{r} \wedge \vec{v}) = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x & y & z \\ \dot{x} & \dot{y} & \dot{z} \end{vmatrix}$$

$$\vec{W} = \frac{1}{2}[(y\dot{z} - \dot{y}z)\vec{i} + (z\dot{x} - \dot{z}x)\vec{j} + (x\dot{y} - \dot{x}y)\vec{k}]$$

وبالتالي فإن المياض للسرعة الطولية على المحاور الاحداثيه هي :

$$(1) \begin{cases} W_x = y\dot{z} - \dot{y}z \\ W_y = z\dot{x} - \dot{z}x \\ W_z = x\dot{y} - \dot{x}y \end{cases}$$

حالة خاصة :

إذا كانت حركة النقطة M تتم في مستو (الحركة المستوية) وليكن Oxy وبالتالي يكفي أن نضع في العلاقات السابقة $z=0$ وبالتالي :
السرعة الطولية في الاحداثيات الديكارتية (في الحركة المستوية) :

$$\vec{W} = W \vec{e}_z = \frac{1}{2}(\vec{r} \wedge \vec{v}) = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x & y & 0 \\ \dot{x} & \dot{y} & 0 \end{vmatrix} = \frac{1}{2}(x\dot{y} - y\dot{x}) \vec{e}_z$$

ملاحظة : نلاحظ في العلاقات (1) :

أن مقل السرعة الطولية على كل محور من المحاور الاحداثيه يساوي قيمة السرعة الطولية في المستوى الذي يعامد هذا المحور .
فمثلاً على Oz : مقل السرعة الطولية يساوي قيمة هذه السرعة على المستوى Oxy .

السرعة الطولية في الاحداثيات القطبية :

$$\vec{W} = \frac{1}{2}(\vec{r} \wedge \vec{v}) = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} \vec{e}_r & \vec{e}_\theta & \vec{e}_z \\ r & 0 & 0 \\ \dot{r} & r\dot{\theta} & 0 \end{vmatrix} = \frac{1}{2}r^2\dot{\theta} \vec{e}_z$$

$$W = \frac{1}{2}r^2\dot{\theta}$$

(2)

التأرجح الطعني

يدعى متجه السرعة الطعني لنقطة ما بالنسبة للزمن بالتأرجح الطعني
(السرعة الطعنية بالنسبة لمركز ما غير ثابتة بشكل عام)

انطلاقاً من العلاقة :

$$\vec{W} = \frac{1}{2} (\vec{r} \wedge \vec{v})$$

$$\frac{d\vec{W}}{dt} = \frac{1}{2} \frac{d}{dt} (\vec{r} \wedge \vec{v}) = \frac{1}{2} \left(\frac{d\vec{r}}{dt} \wedge \vec{v} \right) + \frac{1}{2} \left(\vec{r} \wedge \frac{d\vec{v}}{dt} \right)$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{a} \quad , \quad \frac{d\vec{r}}{dt} \wedge \vec{v} = 0 \quad \text{لدينا :}$$

وبالتالي التأرجح الطعني :

$$\vec{W}' = \frac{d\vec{W}}{dt} = \frac{1}{2} (\vec{r} \wedge \vec{a})$$

أي أن نصف الجداء الخارجي لنصف القطر المتجهي \vec{r} في التأرجح اللحظي \vec{a}
لنلك النقطة هو التأرجح الطعني للنقطة بالنسبة لـ 0.

التأرجح الطعني في الإحداثيات الديكارتية :

بأسقاط العلاقة الأخيرة على محاور إحداثيات متعامدة $Oxyz$:

$$\begin{aligned} \vec{W}' &= \frac{1}{2} \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x & y & z \\ x'' & y'' & z'' \end{vmatrix} \\ &= \frac{1}{2} [(y z'' - y'' z) \vec{i} + (x z'' - x'' z) \vec{j} + (x y'' - x'' y) \vec{k}] \end{aligned}$$

حيث مركبات متجه التأرجح الطعني :

$$W'_x = \frac{1}{2} (y z'' - y'' z)$$

$$W'_y = \frac{1}{2} (x z'' - x'' z)$$

$$W'_z = \frac{1}{2} (x y'' - x'' y)$$

حالة خاصة :

التابع القطبي في الإحداثيات الديكارتية (في الحركة المستوية) :

$$\vec{W} = \frac{1}{2}(\vec{r} \wedge \vec{\gamma}) = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x & y & 0 \\ x' & y' & 0 \end{vmatrix} = \frac{1}{2}(xy' - x'y) \vec{k}$$

التابع القطبي في الإحداثيات القطبية :

التابع اللطفي في الإحداثيات القطبية :

$$\vec{\gamma} = (r'' - r\dot{\theta}^2) \vec{e}_r + (2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) \vec{e}_\theta$$

$$\gamma_r = r'' - r\dot{\theta}^2$$

$$\gamma_\theta = 2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta} = \frac{1}{r} \frac{d}{dt}(r^2\dot{\theta})$$

وبالتالي التابع اللطفي :

$$\vec{W} = \frac{1}{2}(\vec{r} \wedge \vec{\gamma}) = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} \vec{e}_r & \vec{e}_\theta & \vec{e}_3 \\ r & 0 & 0 \\ r'' - r\dot{\theta}^2 & \frac{1}{r} \frac{d}{dt}(r^2\dot{\theta}) & 0 \end{vmatrix} = \frac{1}{2} \frac{d}{dt}(r^2\dot{\theta}) \vec{e}_3$$

$$\boxed{\vec{W} = \frac{1}{2}(r^2\dot{\theta})' = \frac{r}{2}(2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) = \frac{r}{2}\gamma_\theta}$$

الحركة الخاضعة لقانون الطوح :

تعريف :

نقول عن حركة النقطة المستوية M بأنز خاضعة لقانون الطوح إذا كانت السرعة الطحبية ثابتة .

وعليه فالحركة الخاضعة لقانون الطوح تتعين بإحدى الصيغتين :

$$W = \frac{1}{2}(xy' - x'y) = c \quad \text{ديكارتياً}$$

$$W = \frac{1}{2} r^2 \dot{\theta} = c \quad \text{قطبياً}$$

حيث c ثابت ويسمى بثابت الطوح .

في الحركة الخاصة لقانون الطوح يكون :

$$\vec{W} = \frac{1}{2} (\vec{r} \wedge \vec{v}) = c$$

$$\vec{W} = \frac{1}{2} (\vec{r} \wedge \vec{a}) = 0$$

التارع الطحي

أي أن $\vec{a} = 0$ التارع المتحي ينعدم ويبقى التارع الناطحي الذي يعر دائماً بمركز الدوران أي c :

$$\vec{a} = \vec{a}_r = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \vec{e}_r$$

أي أن التارع في الحركات الخاصة لقانون الطوح هو تارع مركزي .
وبالعكس كل حركة ذات تارع مركزي فقط تكون خاصة لقانون الطوح .
تعميم :

M نقطة مادية تتحرك وفق المعادلتين :

$$\begin{cases} x = \theta \cos \theta \\ y = \theta \sin \theta \end{cases}$$

حيث $\theta^3 = kt$ و k ثابت

برهن أنه حركة M خاصة لقانون الطوح حول مبدأ الإحداثيات .

الحل :

حتى تكون الحركة خاصة لقانون الطوح يجب أن يتحقق إحدى العبارتين :

$$W = \frac{1}{2} (x \dot{y} - \dot{x} y) = c$$

$$W = \frac{1}{2} r^2 \dot{\theta} = c \quad \text{أو}$$

لناقة الأولى :

$$x = \theta \cos \theta \Rightarrow \dot{x} = \frac{dx}{dt} = \frac{dx}{d\theta} \cdot \frac{d\theta}{dt} = (\cos \theta - \theta \sin \theta) \frac{d\theta}{dt}$$

$$y = \theta \sin \theta \Rightarrow \dot{y} = \frac{dy}{dt} = \frac{dy}{d\theta} \cdot \frac{d\theta}{dt} = (\sin \theta + \theta \cos \theta) \frac{d\theta}{dt}$$

لدينا:

$$\theta^3 = kt \Rightarrow 3\theta^2 d\theta = k dt \Rightarrow \frac{d\theta}{dt} = \frac{k}{3\theta^2}$$

بالقويض:

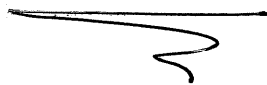
$$\dot{x} = \frac{k}{3\theta^2} (\cos\theta - \theta \sin\theta)$$

$$\dot{y} = \frac{k}{3\theta^2} (\sin\theta + \theta \cos\theta)$$

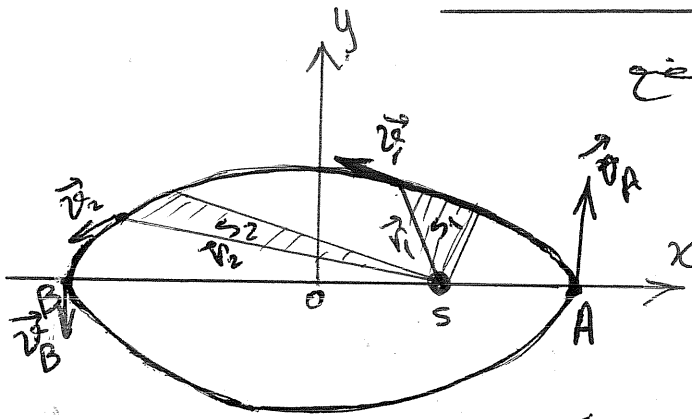
$$\begin{aligned} x\dot{y} - y\dot{x} &= \theta \cos\theta \left[\frac{k}{3\theta^2} (\sin\theta - \theta \cos\theta) \right] - \theta \sin\theta \left[\frac{k}{3\theta^2} (\cos\theta - \right. \\ &\quad \left. + \theta \sin\theta) \right] = \frac{k}{3\theta^2} \cos\theta \sin\theta + \frac{k}{3} \cos^2\theta - \frac{k}{3\theta} \sin\theta \cos\theta + \\ &\quad + \frac{k}{3} \sin^2\theta \\ &= \frac{k}{3} (\sin^2\theta + \cos^2\theta) = \frac{k}{3} \quad \text{م.ك} \end{aligned}$$

$$x\dot{y} - y\dot{x} = \frac{k}{3} = \text{const}$$

فالحركة خاصة لقانون الطول.



تطبيق على حركة الكواكب والأقمار الصناعية :



إن حركة الكواكب حول الشمس تخضع

لقوانين كبلر الثلاثة التالية :

(1) إن مركز الكواكب يرسم مداراً

مستوياً بشكل قطع ناقص

يقع مركز الشمس في أحد محاوره

(2) إن نصف القطر المتجهي الواصل بين مركزي الشمس والكواكب يمسح

سطوحاً متساوية في أزمنة متساوية (أي أن السرعة الطولية ثابتة).

- إن الكوكب عندما يكون في موضع معين مثل P_1 فإنه يمسح سطحاً S_1 خلال فترة

معينة

وإن هذا الكوكب نفسه في موضع آخر P_2 يمسح سطحاً S_2 مادياً S_1

في فترة ماثلة للفترة السابقة.

أي أن: سيقطع الكوكب في دورانه حول الشمس مساحات متساوية في
الأزمنة متساوية

$$\vec{W}_1 = \vec{W}_2 \Rightarrow \vec{r}_1 \wedge \vec{v}_1 = \vec{r}_2 \wedge \vec{v}_2$$

$$\boxed{r_1 v_1 = r_2 v_2}$$

وبناءً على ذلك :

نلاحظ أن سرعة الكوكب تكون أعظم ما يمكن عند A أقرب نقطة من

محرف القطع الناقص (المسار).

وتكون السرعة أقل ما يمكن عند النقطة B حيث يكون بعدها أعظم ما يمكن.

- معادلة المسار معطاة بالشكل القطبي

$$r = \frac{P}{1 + e \cos \theta} \quad , \quad e < 1$$

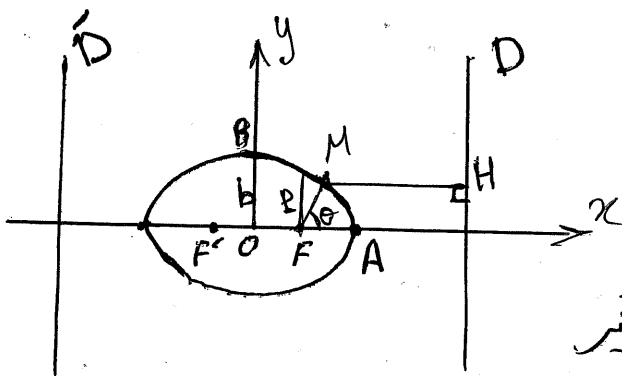
حيث P وسط القطع و e التباعد المركزي

(3) يتناسب مربع دور الكوكب حول الشمس T مع مكعب نصف المحور الكبير للمدار الناقص (a) أي :

$$T^2 = \frac{4\pi^2 m a^3}{K}$$

حيث : $K = GMm$

m كتلة الكوكب و M كتلة الشمس و G ثابت الجاذبية .



و $a = OA = OB$

تذكر (القطع الناقص)

$$\vec{r} = \vec{FM}$$

$a = OA$ نصف قطر القطع الناقص الكبير
 $b = OB$ نصف قطر القطع الناقص الصغير

$c = OF$

P هو نصف طول الوتر المحوري العمودي

θ هي الزاوية بين \vec{OM} و \vec{OX}

لإيجاد معادلة القطع الناقص :

$$d(MF) + d(MF') = 2a$$

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$

قطع ناقص مركزه $O(0,0)$ ومحوراه F و F'

$$c^2 = a^2 - b^2$$

في الإحداثيات القطبية معادلة القطع :

$$r = \frac{P}{1 + e \cos \theta}$$

$$\theta \in [0, 2\pi[$$

حيث e التباعد المركزي :

$$e = \frac{MF}{MH} ; e \in [0, 1]$$

$$OF = ea \Rightarrow c = ea \Rightarrow \boxed{e = \frac{c}{a} < 1}$$

P وسط القطع :

البعد بين المحور والمقارب $h = d(F, D)$ و $P = eh$

$$P = \frac{b^2}{a}$$

إذا كان $e < 1$ المدار قطع ناقص وإذا كان $e = 1$ فالمدار قطع مكافئ وإذا كان $e > 1$ فالمدار قطع زائد



مكتبة
A to Z