



كلية العلوم

القسم : الفيزياء

السنة : الأولى

المادة : ميكانيك فيزيائي ١

المحاضرة : ١+٢ / ن+ع / د. صالح

{{ A to Z مكتبة }}

Facebook Group : مكتبة A to Z

كلية العلوم ، كلية الصيدلة ، الهندسة التقنية

11

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

* مقدمة: إن التعبير عن الكميات في علم الفيزياء لابد أن يكون من خلال الأرقام والوحدات المناسبة وهو ما يكفي لوصفها وصفاً صحيحاً

1- وحدات القياس: عند تناول موضوع وحدات القياس وهو موضوع أساسي في العلوم النظرية والتطبيقية لابد من التأكيد على أن الوحدات الثلاثة الأساسية المتر، الكيلوغرام، الثانية هي وحدات قياس الكميات الثلاثة الأساسية الطول، الكتلة، الزمن والمتداولة في دراسة علم الميكانيك وقد تم زيادتها لاستكمال وحدات النظام الدولي للقياس ليكون شاملاً لباقي الفروع العلمية كالكمياء والديناميك الحراري وغيرها وذلك بإضافة أربع كميات أساسية أخرى هي: الكلفن، الأمبير، الشحنة، المول وهي وحدات قياس الكميات الأساسية الأخرى درجة الحرارة، التيار الكهربائي، شدة الإضاءة، كمية المادة، ثم تلا ذلك إضافة المراتب كوحدة قياس الزاوية المسوية والستراديان كوحدة لقياس الزاوية المجرسة. هذا النظام هو النظام الدولي للقياس *International System of Units* اختصاراً (IS)

الكمية	الوحدة	الرمز
الكتلة	المتر	m
الطول	الكيلوغرام	kg
الزمن	الثانية	s
درجة الحرارة	الكلفن	K
شدة التيار	الأمبير	A
قوة الإضاءة	الكاندلا (شمعة)	cd
كمية المادة	المول	MOL

وقد شاع استخدام ثلاثة أنظمة مقياسية في مجال القياسات وهي
1- النظام المترى 2- النظام الكادسي 3- النظام البريطاني

1- النظام المترى : تقاس الكميات الثلاثة الأساسية في هذا النظام الطول
بالمتر و الكتلة بالكيلوغرام والزمن بالثانية

2- النظام الكادسي : تقاس الكميات الأساسية الطول بالسنتيمتر والطول
بالغرام والزمن بالثانية

3- النظام البريطاني : الطول بالقدم و الكتلة بالباوند و الزمن بالثانية

2- الكميات العددية : هي تلك الكمية التي يمكننا أن نعيّن تعييناً كاملاً بمعرفته

1- مقدارها

2- وحدة قياسها

ويُحتمل ذلك عادة بعدد متبوع بوحدة قياس مناسبة فمثلاً عندما نقول
أن كتلة جسم ما 5 كغ دون ذكر وحدة قياس الكتلة المستخدمة
فإن ذلك يجعلنا نتأمل هل وحدة القياس هي الكيلوغرام أم باوند
أم غرام ولكننا عندما نقول أن الكتلة 5 كغ أو 5 نكزن قد
أوضحنا الحالة أيضاً تماماً

3- الكميات المتجهة : هي الكمية الفيزيائية التي يمكننا تعييناً تعييناً كاملاً بمعرفته
كل من : 1- مقدارها العددي 2- اتجاهها 3 نقطة تأثيرها

4- محور عملها

ومن الأمثلة المألوفة عن الكميات المتجهة : القوة ، الإزاحة
السرعة ، التسارع

ويرمز عادة للمقدار المتجه بحرف يعطوه سهم في حين يرمز لطريقته
بالحرف نفسه بدون سهم فمثلاً طولية المتجه $\vec{A}$ هي A أو $|\vec{A}|$

تحتاج المقادير المتجهة كبر من نوع خاص هو جبر المتجهات فمن أجل تحديد موقع متجه ما بالنسبة لجملة الإحداثيات ثلاثية الأبعاد يلزمنا تحديد موقعي نقطة ابتدائية والنائية لهذا المتجه نستطيع التعبير عن المتجه $\vec{A}$ بدلالة مركباته بالشكل التالي

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}$$

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

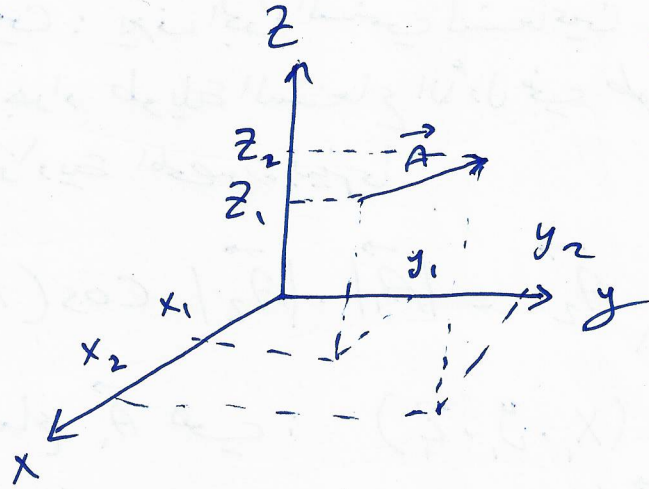
حيث $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ متجهات الوحدة على المحاور الإحداثية الثلاثة

وكذلك:

$$A_x = x_2 - x_1$$

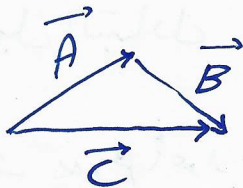
$$A_y = y_2 - y_1$$

$$A_z = z_2 - z_1$$



- نقول عن المتجهين A و B متساويان إذا كان لهما نفس الطول والاتجاه ونكتب $A = B$ أما إذا كان المتجهين لهما نفس الطول ولكن اتجاهين مختلفين نكتب $A = -B$

- لجمع $\vec{A}$ و $\vec{B}$ بياناً نرسم متجهاً يتناسب طوله مع $\vec{A}$ وبنفس الاتجاه ثم نرسم متجهاً آخر تقع بدايته عند نائية الأول ويتناسب طوله مع $\vec{B}$ فيكون المتجه الواصل من بداية $\vec{A}$ إلى نايه $\vec{B}$ مساوياً لمحصليهما



$$\vec{C} = \vec{A} + \vec{B}$$

- القيمة العددية للمتجه $\vec{C}$ تحسب بطريقتين الأولى هي الطريقة التحليلية، والثانية باستخدام قانون تمام الجيب

$$C^2 = A^2 + B^2 + 2AB \cos(\theta)$$

(5) الزاوية بين المتجهين $\vec{A}$ و $\vec{B}$

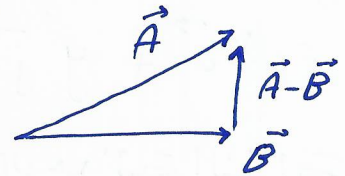
* خصائص جمع المتجهات :

1- الخاصية التبادلية: $\vec{A} + \vec{B} = \vec{B} + \vec{A}$

2- الخاصية التوافقية: $(\vec{A} + \vec{B}) + \vec{C} = \vec{A} + (\vec{B} + \vec{C})$

* طرح المتجهات :

$$\vec{A} - \vec{B} = \vec{A} + (-\vec{B})$$



* الجداء السلمي لمتجهين : يعرف الجداء السلمي لمتجهين $\vec{A}_1$ و $\vec{A}_2$ بأنه المقدار السلمي الناتج عن جداء طولية المتجه الأول في طولية المتجه الثاني في جيب تمام الزاوية المحصورة بينهما.

$$\vec{A}_1 \cdot \vec{A}_2 = |\vec{A}_1| \cdot |\vec{A}_2| \cos(\vec{A}_1, \vec{A}_2)$$

فإذا فرضنا مركبات المتجه $\vec{A}_1$ هي: $\vec{A}_1(x_1, y_1, z_1)$

$\vec{A}_2(x_2, y_2, z_2)$ هي: $\vec{A}_2 =$

وأن $\vec{A}_1, \vec{A}_2, \vec{K}$ أشعة الوحد: على المحاور الإحداثية الثلاثية المتعامدة فنحصل على العلاقة:

$$\vec{A}_1 \cdot \vec{A}_2 = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2$$

يتعم الجداء السلمي لمتجهين بالخواص التالية:

1- $\vec{A}_1 \cdot \vec{A}_2 = \vec{A}_2 \cdot \vec{A}_1$ يقبل التبادل

2- $(\alpha \vec{A}_1) \cdot (\beta \vec{A}_2) = \alpha \beta \vec{A}_1 \cdot \vec{A}_2$ حيث α, β أعداد حقيقية

3- $\vec{A}(\vec{A}_1 + \vec{A}_2 + \dots + \vec{A}_n) = \vec{A} \cdot \vec{A}_1 + \vec{A} \cdot \vec{A}_2 + \dots + \vec{A} \cdot \vec{A}_n$

أي أن الجداء السلمي يقبل التوزيع

تعريف: برهن صحة العلاقة

$$\vec{A}_1 \cdot \vec{A}_2 = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2$$

الحل:

$$\vec{A}_1 = x_1 \vec{i} + y_1 \vec{j} + z_1 \vec{k}$$

$$\vec{A}_2 = x_2 \vec{i} + y_2 \vec{j} + z_2 \vec{k}$$

$$\begin{aligned} \vec{A}_1 \cdot \vec{A}_2 &= (x_1 x_2 \vec{i} \cdot \vec{i} + x_1 y_2 \vec{i} \cdot \vec{j} + x_1 z_2 \vec{i} \cdot \vec{k} \\ &+ y_1 x_2 \vec{j} \cdot \vec{i} + y_1 y_2 \vec{j} \cdot \vec{j} + y_1 z_2 \vec{j} \cdot \vec{k} \\ &+ z_1 x_2 \vec{k} \cdot \vec{i} + z_1 y_2 \vec{k} \cdot \vec{j} + z_1 z_2 \vec{k} \cdot \vec{k}) \end{aligned}$$

بالاستفادة من العلاقة

$$\vec{A}_1 \cdot \vec{A}_2 = |\vec{A}_1| |\vec{A}_2| \cos(\angle \vec{A}_1, \vec{A}_2)$$

نجد أن

$$\vec{i} \cdot \vec{i} = \vec{j} \cdot \vec{j} = \vec{k} \cdot \vec{k} = 1$$

لأن الزاوية بين الشعاعين صفر، وبالتالي $\cos(0) = 1$

$$\vec{i} \cdot \vec{j} = \vec{j} \cdot \vec{k} = \vec{k} \cdot \vec{i} = 0$$

وكذلك لوينا

لأن الزاوية $\theta = \frac{\pi}{2} \Leftrightarrow \cos \theta = 0 \Leftarrow$ نجد ما يلي:

$$\vec{A}_1 \cdot \vec{A}_2 = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2$$

وهو المطلوب

نستنتج من العلاقة السابقة أن طول الشعاع $\vec{A}$ بدلالة مركباته على المحاور الإحداثية الثلاثة المتعامدة تعطى بالعلاقة

$$A = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

* الجداء الشعاعي لشعاعين: يعرف الجداء الشعاعي لشعاعين $\vec{A}_1, \vec{A}_2$ بأنه الشعاع $\vec{B}$ و نكتب بذلك بالشكل

$$B = \vec{A}_1 \wedge \vec{A}_2 \quad \text{أو} \quad B = \vec{A}_1 \times \vec{A}_2$$

ويكون الشعاع $\vec{B}$ عمودياً على المستوى المعرّف بالشعاعين $\vec{A}_1, \vec{A}_2$ في النقطة التي يرسمان منها، و جهته تتعين بقاعدة الأصابع الثلاث لليد اليمنى حيث توجه الإصبع باتجاه المتجه الأول $\vec{A}_1$ ، السبابة باتجاه الشعاع الثاني $\vec{A}_2$ فتكون الإصبع الوسطى باتجاه الشعاع الثالث $\vec{B}$.

أو وفق دوران البرغي، حيث عندما يدور $\vec{A}_1$ باتجاه $\vec{A}_2$ كي ينطبق عليه ما ننا نتقدم باتجاه $\vec{B}$

أما القيمة العددية للجداء الشعاعي فتعطي بالعلاقة التالية:

$$\vec{B} = |\vec{A}_1| |\vec{A}_2| \sin(\vec{A}_1, \vec{A}_2)$$

ويمكن كتابة الجداء الشعاعي (الخارجي) بدلالة مركباتهما على المحاور الإحداثية المتعامدة كما يلي:

$$\vec{B} = \vec{A}_1 \wedge \vec{A}_2 = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix}$$

$$= (y_1 z_2 - y_2 z_1) \vec{i} + (z_1 x_2 - x_1 z_2) \vec{j} + (x_1 y_2 - x_2 y_1) \vec{k}$$

يتجمع الجداء الشعاعي بالخواص التالية:

$$1) \vec{A} \wedge \vec{A} = 0 \quad 2) \vec{A}_1 \wedge \vec{A}_2 = -\vec{A}_2 \wedge \vec{A}_1$$

$$3) \alpha \vec{A}_1 \wedge \beta \vec{A}_2 = \alpha \beta \vec{A}_1 \wedge \vec{A}_2$$

$$4) \vec{A} \wedge (\vec{A}_1 + \vec{A}_2 + \dots + \vec{A}_n) = \vec{A} \wedge \vec{A}_1 + \vec{A} \wedge \vec{A}_2 + \dots + \vec{A} \wedge \vec{A}_n$$

$$5) (\vec{A} + \vec{B}) \times (\vec{C} + \vec{D}) = \vec{A} \wedge \vec{C} + \vec{A} \wedge \vec{D} + \vec{B} \wedge \vec{C} + \vec{B} \wedge \vec{D}$$

★ جداء ثلاث متجهات في عدة حالات ،

1- $(\vec{B} \cdot \vec{C}) \cdot \vec{A}$ ناتج هذا الجداء هو مقدار متجه حامله هو حامل المتجه $\vec{A}$ ، و جهته حسب إشارة الجداء السلمي $\vec{B} \cdot \vec{C}$ ، أما طويلته فهي ناتج جداء طولية المتجه $\vec{A}$ بالمقدار $B \cdot C \cdot \cos \theta$ حيث θ الزاوية المحصورة بين $\vec{B}$ و $\vec{C}$.

2- $\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$ ناتج هذا الجداء مقدار سلمي يساوي حجم متوازي السطوح Σ المقام على المتجهات الثلاثة $\vec{A}$ و $\vec{B}$ و $\vec{C}$ ويمكن أن نكتب بأخذ السطوح المختلفة

$$\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{C} \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{B} \cdot (\vec{C} \times \vec{A}) = \Sigma$$

3- $\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C})$ ناتج الجداء هو مقدار متجه عمودي على كل من المتجه $\vec{A}$ و المتجه $\vec{B} \times \vec{C}$ وأهم خواص هذا الجداء أنه يسمح بتحليله إلى مجموع جرائين سلمييتين :

$$\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{B}(\vec{A} \cdot \vec{C}) - (\vec{A} \cdot \vec{B})\vec{C}$$

العلاقة تسمى قانون جيبس

★ مشتق شعاع تابع لوسيط : إذا كان الشعاع $\vec{A}$ تابعا لوسيط ولكن الزمن مثلاً أي $\vec{A}(t)$ فإن مركباته على المحاور الاحداثية الثلاثية المتعامدة تصبح توابع للزمن أيضا وتكتب

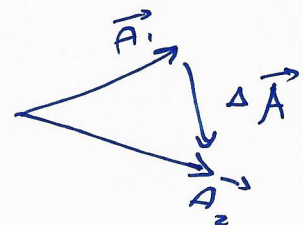
$$x(t), y(t), z(t)$$

فإذا فرضنا $\vec{A}_1$ و $\vec{A}_2$ قيمتي الشعاع $\vec{A}$ في اللحظتين t_1 و t_2 نحسب الفرق بين هذين الشعاعين $\Delta \vec{A}$ فتكون مركبات الشعاع $\Delta \vec{A}$

$$\Delta x = x_2 - x_1$$

$$\Delta y = y_2 - y_1$$

$$\Delta z = z_2 - z_1$$



ولكن $\Delta t = t_2 - t_1$ فتكون مركبات الشعاع

$$\frac{\Delta A}{\Delta t} = \frac{\vec{A}_2 - \vec{A}_1}{t_2 - t_1}$$

هي الأنية

$$\frac{\Delta x}{\Delta t}, \frac{\Delta y}{\Delta t}, \frac{\Delta z}{\Delta t}$$

وعندما $\Delta t \rightarrow 0$ يات المركبات تناهى إلى المشتقات الجزئية

$$\frac{\partial x}{\partial t}, \frac{\partial y}{\partial t}, \frac{\partial z}{\partial t}$$

نسمى الشعاع الذي يقبل المشتقات الثلاثة إلى بقية مركبات له مشتق الشعاع $\vec{A}$ نرسله بالشعاع $\frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$ ويكتب بالشكل

$$\frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = \frac{\partial x}{\partial t} \vec{i} + \frac{\partial y}{\partial t} \vec{j} + \frac{\partial z}{\partial t} \vec{k}$$

وهذه العلاقة الأخيرة معروفة كثيرًا في علم الحركة ونتمكن بواسطتها من تعريف شعاعي السرعة والتسارع

★ الإحداثيات الديكارتية: الشعاع $\vec{OM}$ يكتب بالصيغة التالية

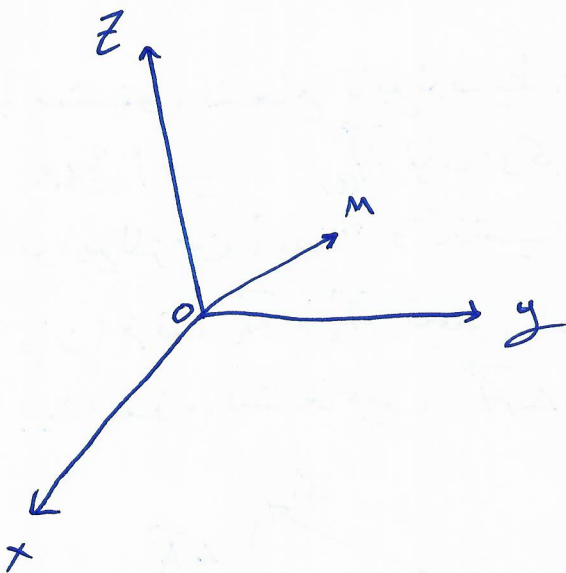
$$\vec{OM} = x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}$$

طويلته:

$$|\vec{OM}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

استقاطا = M عمودية على المحاور

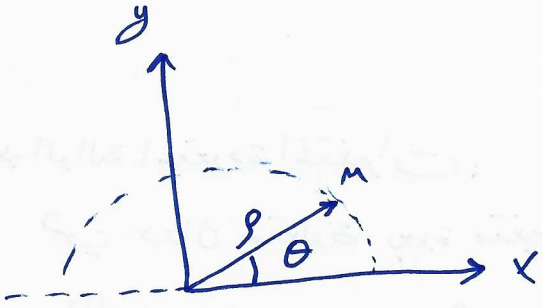
$$ox, oy, oz$$



★ الإحداثيات القطبية : وضعية النقطة M معرفة بالسبع $\vec{OM}$ ذات الطول ρ و θ بواسطة الزاوية القطبية $\theta(t)$ التي تتغير بدلالة الزمن t ، إذن النقطة M معرفة بـ $M(\rho, \theta)$

$$\vec{OM} = \rho \cos \theta \vec{i} + \rho \sin \theta \vec{j} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases}$$

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$$



★ الإحداثيات الأسطوانية :

$$M(\rho, \theta, z)$$

$$x = \rho \cos \theta$$

$$y = \rho \sin \theta$$

$$z = z$$



ρ البعد عن المحور oz ($\rho \geq 0$)

θ زاوية الدوران حول المحور oz ($0 \leq \theta < 2\pi$)

z هو المسافة بين المستوي oxy والنقطة M ($-\infty \leq z \leq +\infty$)

★ الإحداثيات الكروية :

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \quad \text{علماً أن } \rho = r \sin \theta \quad \text{و أن } M(r, \theta, \varphi)$$

$$0 \leq \theta \leq \pi ; \theta$$

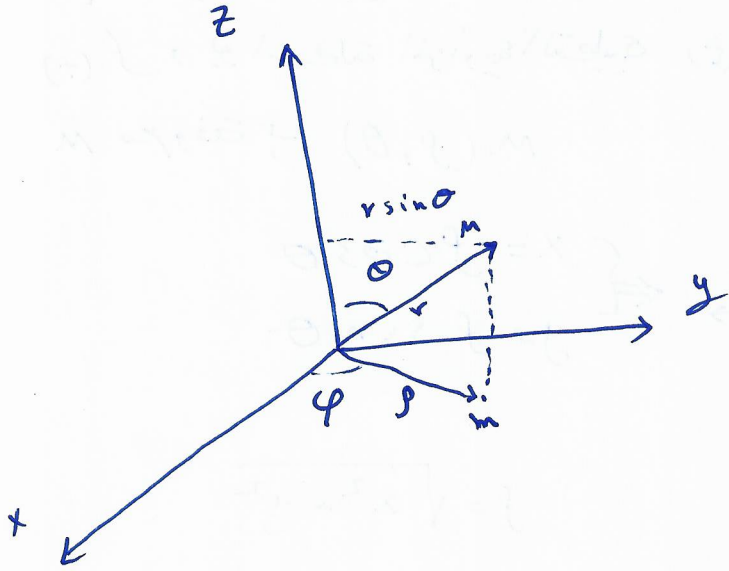
$$0 \leq \varphi \leq 2\pi ; \varphi$$

$$0 \leq r \leq \infty ; r$$

$$x = r \sin \theta \cos \varphi$$

$$y = r \sin \theta \sin \varphi$$

$$z = r \cos \theta$$



★ الرالة المتعددة المتغيرات :

هي دوال متعلقة بعدة متغيرات $f = f(x, y, z, t, \dots)$

مثال : $f = x^2 - y^2 + 5xz$

- المشتق الجزئي : يمكن حساب المشتقات الجزئية بالنسبة لكل متغير بفرض باقي المتغيرات ثابتة

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 2x + 5z$$

المشتق الجزئي لـ f بالنسبة لـ x هو

$$\frac{\partial f}{\partial y} = -2y$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = -2y$$

$$\frac{\partial f}{\partial z} = 5x$$

$$\frac{\partial f}{\partial z} = 5x$$

- المشتق الكلي : يعطى المشتق الكلي لـ $f(x, y, z)$ بالنسبة للزمن

$$\frac{df}{dt} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial f}{\partial z} \frac{dz}{dt}$$

- التفاضل الجزئي والكلّي :
نفرض دالة متعددة المتغيرات $f(x, y, z)$ يمكن حساب التفاضل الجزئي والكلّي بحيث :

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial x} dx \quad \text{التفاضل الجزئي لـ } f \text{ بالنسبة لـ } x \text{ هو:}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial f}{\partial y} dy \quad \text{لـ } y \text{ هو:}$$

$$\frac{\partial f}{\partial z} = \frac{\partial f}{\partial z} dz \quad \text{لـ } z \text{ هو:}$$

$$df = \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy + \frac{\partial f}{\partial z} dz$$

$$\text{مثال: } f = x^2 + 2y - z^3$$

$$df = 2x dx + 2 dy - 3z^2 dz$$

★ المؤثرات التفاضلية :

المؤثر: هو رمز رياضي يدل على عملية رياضية معينة يجب إجرائها على كل ما يلي
لهذا المؤثر

مثلاً: $\sqrt{3}$ علامة الجذر هي المؤثر الرياضي الذي يدل على عملية أخذ الجذر التربيعي للرقم 3

والتعبير الرياضي $\frac{d(x^2+2x+1)}{dx}$ فإن $\frac{d}{dx}$ هو مؤثر رياضي الذي يدل

على اشتقاق المقدار (x^2+2x+1)

- مؤثر نبلا $\vec{\nabla}$: هو مؤثر يستخدم خصيصاً في حساب متجهات وهو مؤثر تفاضلي
يحتل في صورة نبلا بغرض اختصار تعبيرات رياضية طويلة فهو
يسهل حساب المتجهات

نعرف نبلا $\vec{\nabla}$ ذو المركبات

$$\vec{\nabla} = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right)$$

حيث:

$$\vec{\nabla} = \frac{\partial}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial}{\partial z} \vec{k}$$

1 مؤثر التدرج: إذا كانت $f(x, y, z)$ دالة سلمية فإن تدرجها مقدار شعاعي

معرف كما يلي

$$\vec{\text{grad}} f = \vec{\nabla} f = \frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \vec{k}$$

مثال: احسب تدرج الدالة

$$f = 3x^2y^3z$$

$$\vec{\text{grad}} f = \vec{\nabla} f = 6xy^3z \vec{i} + 9x^2y^2z \vec{j} + 3x^2y^3 \vec{k}$$

2 - مؤثر التباعد: يحسب التباعد لمتجه بالجداء السلمي بين $\vec{\nabla}$ و شعاع $\vec{A}$

$$\text{div } \vec{A} = \vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\partial A_y}{\partial y} + \frac{\partial A_z}{\partial z}$$

حيث

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}$$

مثال: احسب تباعد الدالة الشعاعية

$$\vec{V}(x, y, z) = 2xy \vec{i} - 3yz^2 \vec{j} + 9xy^3 \vec{k}$$

$$\text{div } \vec{V} = \vec{\nabla} \cdot \vec{V} = 2y - 3z^2 + 0 = 2y - 3z^2$$

3 - مؤثر الدوران: يعرف دوران المتجه عموماً بأنه الجداء الشعاعي بين $\vec{\nabla}$ و شعاع $\vec{A}$

$$\vec{\text{rot}} A = \vec{\nabla} \wedge \vec{A} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix}$$

$$\vec{\text{rot}} \vec{A} = \vec{\nabla} \wedge \vec{A} = \left(\frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z} \right) \vec{i} - \left(\frac{\partial A_z}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial z} \right) \vec{j} + \left(\frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \right) \vec{k}$$

مثال: احسب دوران الشعاع

$$\vec{V}(x, y, z) = 2xy \vec{i} - 3yz^2 \vec{j} + 9xy^3 \vec{k}$$

$$\vec{\text{rot}} \vec{V} = (27xy^2 + 6yz) \vec{i} - 9y^3 \vec{j} - 2x \vec{k}$$

ملاحظة: إذا كان $\vec{\nabla} \wedge \vec{A} = 0$ نقول عن $\vec{A}$ أنه محافظ أو مشتق من كون

4- مؤتم لابلاسيان: وفقاً للتعريف تمثل نبلا معدل تغير دالة بالنسبة لمُتغير $(\vec{\nabla} A)$ ويعبر عن هذا التعريف بالصيغة الرياضية التالية

$$\Delta A = \vec{\nabla}^2 A = \vec{\nabla} \wedge \vec{\nabla} A$$

يعرف لابلاسيان لحقل شعاعي $\vec{A}(x, y, z)$

$$\Delta \vec{A} = \text{grad}(\text{div} \vec{A}) - \text{rot}(\text{rot} \vec{A})$$

$$\Rightarrow \Delta \vec{A} = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{A}) - \vec{\nabla} \wedge (\vec{\nabla} \wedge \vec{A})$$

$$\Delta \vec{A} = \nabla A_x \vec{i} + \nabla A_y \vec{j} + \nabla A_z \vec{k}$$

يعرف لابلاسيان لحقل سلمي $A(x, y, z)$ كالآتي:

$$\Delta A = \frac{\partial^2 A}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 A}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 A}{\partial z^2} = \text{div}(\text{grad} A)$$

التكاملات الشعاعية:

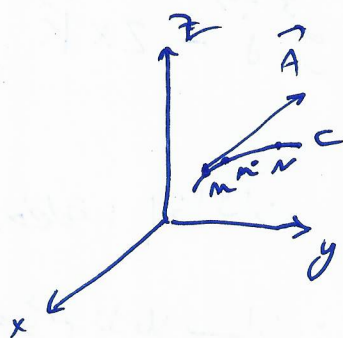
الرمز $\int_C$ للدلالة على تكامل على منحنى C

الرمز $\oint_C$ للدلالة على تكامل على سطح S

$\iiint_V$ للدلالة على تكامل ثلاثي تكامل حجمي على حجم V

توضع علامة $\int$ إذا كان المنحنى أو السطح أو الحجم مغلق

★ جولان عقل متجه: لدينا العقل $(x, y, z) \vec{A}$ ونحسب جولانه على طول المنحنى C ما بين النقطتين N و M



نحسب الجولان أولاً من أجل انتقال صغير

$$d\vec{l} = \vec{MM} = \vec{dl}$$

المنحنى C الموجه من M إلى N حيث

يعطى بالتعريف بالعلاقة التالية:

$$dT = \vec{A} \cdot d\vec{l} = A \cdot dl \cdot \cos \theta$$

يمكن كتابة الجولان بدلالة مركبات شعاع $\vec{A}$ وذلك بقض أن

مركبات dl هي dx, dy, dz

$$dT = X dx + Y dy + Z dz$$

ونحصل على علاقة الجولان الحكي على المنحنى C ما بين النقطتين

M و N بعملية تكامل كما يلي:

$$T = \int_C dT = \int_M^N (X dx + Y dy + Z dz)$$

نلاحظ أن جولان العقل عبارة عن مقدار سلمي موجب أو سالب حسب قيمة الزاوية θ الكائنة بين الشعاع $\vec{A}$ والخط dl من المنحنى

1- برهن صحة العلاقة التالية

$$\text{grad}(U \cdot V) = U \overrightarrow{\text{grad}} V + V \overrightarrow{\text{grad}} U$$

الحل:

$$\overrightarrow{\text{grad}}(U \cdot V) = \vec{i} \frac{\partial}{\partial x} (U \cdot V) + \vec{j} \frac{\partial}{\partial y} (U \cdot V) + \vec{k} \frac{\partial}{\partial z} (U \cdot V)$$

$$\text{grad}(U \cdot V) = \vec{i} \left(U \frac{\partial V}{\partial x} + V \frac{\partial U}{\partial x} \right) + \vec{j} \left(U \frac{\partial V}{\partial y} + V \frac{\partial U}{\partial y} \right)$$

$$+ \vec{k} \left(U \frac{\partial V}{\partial z} + V \frac{\partial U}{\partial z} \right)$$

$$= U \left(\vec{i} \frac{\partial V}{\partial x} + \vec{j} \frac{\partial V}{\partial y} + \vec{k} \frac{\partial V}{\partial z} \right)$$

$$+ V \left(\vec{i} \frac{\partial U}{\partial x} + \vec{j} \frac{\partial U}{\partial y} + \vec{k} \frac{\partial U}{\partial z} \right)$$

$$= U \overrightarrow{\text{grad}} V + V \overrightarrow{\text{grad}} U$$

2. لتكن لدينا الأشعة التالية :

$$\vec{A} = 3\vec{i} - \vec{j} + 2\vec{k}$$

$$\vec{B} = 2\vec{i} + \vec{j} - \vec{k}$$

$$\vec{C} = \vec{i} - 2\vec{j} + 2\vec{k}$$

$$\text{أوجد } -a \quad (\vec{A} \times \vec{B}) \times \vec{C}$$

$$-b \quad \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C})$$

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 3 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & -1 \end{vmatrix} = -\vec{i} + 7\vec{j} + 5\vec{k}$$

أيضاً،

$$(\vec{A} \times \vec{B}) \times \vec{C} = (-\vec{i} + 7\vec{j} + 5\vec{k}) \times (\vec{i} - 2\vec{j} + 2\vec{k})$$

$$= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -1 & 7 & 5 \\ 1 & -2 & 2 \end{vmatrix} = 24\vec{i} + 7\vec{j} - 5\vec{k}$$

$$\vec{B} \times \vec{C} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & 1 & -1 \\ 1 & -2 & 2 \end{vmatrix} = -5\vec{j} - 5\vec{k} \quad (b)$$

أيضاً،

$$\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = (3\vec{i} - \vec{j} + 2\vec{k}) \times (-5\vec{j} - 5\vec{k})$$

$$= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 3 & -1 & 2 \\ 0 & -5 & -5 \end{vmatrix} = 15\vec{i} + 15\vec{j} - 15\vec{k}$$

من ذلك نلاحظ

$$(\vec{A} \times \vec{B}) \times \vec{C} \neq \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C})$$

(3) ليكن شعاع في الإحداثي الديكارتي

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

$$|\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

المسائل: $\nabla^2 r$, $\text{rot } \vec{r}$, $\text{div } \vec{r}$, $\text{grad } r$

a - حساب $\text{grad } r$

$$\text{grad } r = \vec{\nabla} r = \frac{\partial r}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial r}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial r}{\partial z} \vec{k}$$

$$\frac{\partial r}{\partial x} = \frac{\partial \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}{\partial x} = \frac{2x}{2\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} = \frac{x}{r}$$

$$\frac{\partial r}{\partial y} = \frac{y}{r}$$

$$\frac{\partial r}{\partial z} = \frac{z}{r}$$

$$\begin{aligned} \text{grad } r &= \vec{\nabla} \cdot r = \frac{x}{r} \vec{i} + \frac{y}{r} \vec{j} + \frac{z}{r} \vec{k} \\ &= \frac{\vec{r}}{r} \end{aligned}$$

b - $\text{div } \vec{r}$

$$\text{div } \vec{r} = \vec{\nabla} \cdot \vec{r} = \frac{\partial x}{\partial x} + \frac{\partial y}{\partial y} + \frac{\partial z}{\partial z} = 3$$

c - $\text{rot } \vec{r}$

$$\text{rot } \vec{r} = \vec{\nabla} \wedge \vec{r} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ x & y & z \end{vmatrix} = 0$$

$$\nabla^2 r = \frac{\partial^2 r}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 r}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 r}{\partial z^2}$$

$$\frac{\partial^2 r}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{x}{r} \right) = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} - \frac{x^2}{(x^2 + y^2 + z^2)^{3/2}}$$

$$\frac{\partial^2 r}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{y}{r} \right) = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} - \frac{y^2}{(x^2 + y^2 + z^2)^{3/2}}$$

$$\frac{\partial^2 r}{\partial z^2} = \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{z}{r} \right) = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} - \frac{z^2}{(x^2 + y^2 + z^2)^{3/2}}$$

$$\nabla^2 r = \frac{3}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} - \frac{x^2 + y^2 + z^2}{(x^2 + y^2 + z^2)^{3/2}} \quad \text{نبرد}$$

$$= \frac{2}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

(٧) احسب المشتقات الجزئية للدوال التالية :

$$f_1(x, y) = x^2 + y^2$$

$$f_2(x, y) = xy^2 + \sin(y)$$

$$f_3(x, y, z) = x^2 \log(yz)$$

$$f_4(x, y, z) = \frac{(x-y)}{z}$$

$$f_5(x, y) = (x^2 - y^2)^{1/2}$$

الحل :

$$\left. \begin{aligned} f'_1(x) &= \frac{\partial f_1(x, y)}{\partial x} = 2x \\ f'_1(y) &= \frac{\partial f_1(x, y)}{\partial y} = 2y \end{aligned} \right\} df_1(x, y) = 2x dx + 2y dy$$

$f'_1(x), f'_1(y)$: تحت المشتقات الجزئية

$df_1(x, y)$: يمثل التفاضل الكلي للدالة

$$* f_2(x, y) = xy^2 + \sin(y)$$

$$f'_2(x) = y^2, \quad f'_2(y) = 2xy + \cos(y)$$

$$* f_3(x, y, z) = x^2 \log(yz)$$

$$f'_3(x) = 2x \log(yz)$$

$$f'_3(y) = \frac{x^2 z}{y z} = \frac{x^2}{y}$$

$$f'_3(z) = \frac{x^2 y}{y z} = \frac{x^2}{z}$$

$$\# f_4(x, y, z) = \frac{(x-y)}{z} = \frac{x}{z} - \frac{y}{z}$$

$$f'_4(x) = \frac{z}{z^2} = \frac{1}{z}$$

$$f'_4(y) = -\frac{z}{z^2} = -\frac{1}{z}$$

$$f'_4(z) = \frac{(0-x)}{z^2} + \frac{y}{z^2} = \frac{(-x+y)}{z^2}$$

$$\# f_5(x, y) = (x^2 - y^2)^{1/2} = \sqrt{x^2 - y^2}$$

$$f'_5(x) = \frac{1}{2} \frac{(2x)}{\sqrt{x^2 - y^2}} = \frac{x}{\sqrt{x^2 - y^2}}$$

$$f'_5(y) = \frac{1}{2} \frac{(-2y)}{\sqrt{x^2 - y^2}} = -\frac{y}{\sqrt{x^2 - y^2}}$$

(5) احسب دوار الشعاع

$$\vec{F} = e^{-x} (-yz \vec{i} + z \vec{j} + y \vec{k})$$

$$\vec{\text{rot}} \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ -yz & z & y \end{vmatrix}$$

$$= \left(\frac{\partial F_z}{\partial y} - \frac{\partial F_y}{\partial z} \right) \vec{i} + \left(\frac{\partial F_x}{\partial z} - \frac{\partial F_z}{\partial x} \right) \vec{j}$$

$$+ \left(\frac{\partial F_y}{\partial x} - \frac{\partial F_x}{\partial y} \right) \vec{k} = (e^{-x} - e^{-x}) \vec{i}$$

$$+ (-ye^{-x} + ye^{-x}) \vec{j} + (ze^{-x} - ze^{-x}) \vec{k}$$

$$= 0$$
