



كلية العلوم

القسم : الفيزياء

السنة : الثانية

المادة : ميكانيك تحليلي

المحاضرة : الاولى /نظري/

{{ مكتبة A to Z }}

مكتبة A to Z Facebook Group :

كلية العلوم

3

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

الدكتور : محمد زاويد



القسم: الفيزياء

المحاضرة:

السنة: الثانية

الأولى نظري

المادة: ميكانيك تحلي

التاريخ: / /

A to Z Library for university services

عندما نترك نقطة مادية على سطح بلاستيك أن نحقق معادلاته المثلج وكذلك
عندما نترك على مخفي و يمكن نعلم ذلك على أي عملية مادية
قد تتعلق الاستطاط السرعة والزمن وهكذا
نكتب معادلات الاستطاط بصورة عامة لحالة مادية مغلفة من N نقطة
مادية باللائحة:

$$f(x_1, y_1, z_1, x_n, y_n, z_n, \dots, x_n, y_n, z_n, t) = 0$$

عندما نترك نقطة مادية $M(x, y, z)$ على سطح كرة نصف قطرها a
فإن معادلات الاستطاط هي:

$$x^2 + y^2 + z^2 - a^2 = 0 \quad [2a]$$

وقد نكتب هذه المعادلات ببلاغة الإحداثيات الكروية ونفرض أن
الإحداثيات العظماء (ρ, θ, ϕ) وتكتب معادلات الاستطاط
السابقة بالصيغة:

$$\rho - a = 0 \quad [2b]$$

وعندما نألف الحلة من N جسم نترك كل منزه على سطح الكرة السابقة
فيمكن أن نكتب معادلات الاستطاط السابقة كالآتي:

$$x_i^2 + y_i^2 + z_i^2 - a^2 = 0 \quad (i=1, 2, \dots, N) \quad \text{صية}$$
$$\text{or} \quad \rho_i - a = 0 \quad (3) \quad \text{(أتمن أي نقاط الحلة)}$$

قد تخضع المحللة أثناء حركتها لعدة ارتباطات :
 يمكن في المثال السابق أن يحجب الجسم على الحركة على دائرة أفقية
 على سطح الكرة مع هذا فإن حقيقة ارتباطات الجسم معادلة للارتباط
 أيضا التي هي : $C_1 = 2$ [4]

تعريف : عدد درجات الحرية هو عدد الواسطات المستقلة اللازمة
 لوصف المحللة أو هو عدد الارتباطات اللازمة لوصف المحللة فيما
 لو كانت الطريقة وطورها منه عدد معادلات الارتباط

إذا تأثر الجسم المذكور سابقاً بالارتباط المعبر عنه بالمعادلة $2a$
 فإن عدد درجات الحرية $[2] = 3 - 1$ أي إذا تأثر الجسم المذكور
 بالارتباطين المتولين بالمعادلتين (4) و (2a) فيصبح عدد درجات الحرية
 $[2] = 3 - 2$ أما إذا تأثر الجسم بثلاثة ارتباطات لا تتعلق بالزمن فلا
 يوجد معنى للمألة لأن الجسم سيكون ثابتاً عن هذه الحالة ولا يتحرك

لزيادة الإسقاط انورد بعض الأمثلة لحساب عدد درجات الحرية لمحللة ماوية :
 أ) إن عدد درجات الحرية لمادة صولفة من لا صم طبق هو $[3N]$
 أما إذا تأثر المحللة بـ k ارتباطات فإن عدد الدرجات الحرية لمحللة
 المحللة ستصبح $[3N - k]$

ب) يمكن البرهان أن الجسم الصلب المطبق تصنيفه عن المضاء معرفة
 لثلاثة إحداثيات فقط منه يعني (x_1, y_1, z_1) M_1 و (x_2, y_2, z_2) M_2
 و (x_3, y_3, z_3) M_3 أي هم طراد بين مستقلة وهي ترتبط فيما بينها

ثلاثة علاقات أساسية تصب عن البعد الثالث بين كل نقطتين من النقاط
 تحقق عدو الوسيط واللازمه لدراسة الجسم الصلب الى ستة مسطوانات
 تأخذ كما يلي $[x(C), y(C), z(C)]$ ← إحداثيات مركز ثقل الجسم
 و (O, A, B, C) نقاط أو مركز
 الصلب ← مركز
 (ع) يوجد درجة حرية واحدة للجسم الصلب حول محور واحد

فقرة ٤: أنواع الارتباطات: يمكن التمييز بين عدة أنواع من الارتباطات
 نوجزها في ما يلي:

- أ- تقسم الارتباطات من ناحية وجود التفاضل الى قسمين:
 - ارتباط هندسي لا يوجد أي تفاضل
 - ارتباط تفاضلي يوجد ارتباطات تفاضلية يوجد في معادلاته تلك المتطابقات
 الآتي يوضع قيود:

سؤال: هكذا يمكن الارتباطات المعينة من العلاقات (4) (5) (6) (7)
 ارتباط هندسي لا يوجد تفاضل

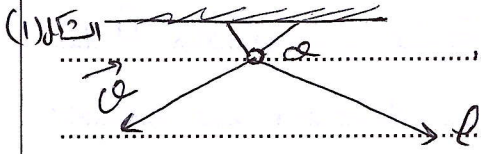
أما إذا فرضنا أن جسم يتحرك في الفضاء وهو يخضع لمعادلة ارتباط الآتي:

$$x^2 + y^2 + z^2 = 0$$

أو انه معادلة الارتباط (5) $p = \text{const}$ فتقسم الارتباطات الى
 قسمين تفاضلين:

- (ب) تقسم الارتباطات نسبة لوجود الزمن فيها الى قسمين:
 - ① ارتباط متغير: (تفاضله بالنسبة للزمن = 0) (ثابت) (لا يوجد الزمن في المعادلة)
 - ② ارتباط غير متغير: (تغير مع الزمن) (يوجد الزمن في المعادلة) وهكذا فان الارتباطات

(4) (2a) (4b) ارتباطات مستقرة



أما إذا فرضنا نواصب بسيط كما في الشكل ① : يرمضنا تعلية على حركة ثابتة ويب الخيط بدرجة منظمة لما (تقطع مسافات ثابتة خلال زوايا ثابتة) فإن معادلة ارتباطه هي $l = l_0 - vt$ فإن هو ارتباط متحول (يوجد التفاضل صريح) نقيم الارتباط من حيث إمكانية تحركه عن القيد إلى قسمين (ارتباطا حركي (أحادي الجانب)) :

يمكن للمتحرك أن يتحرك من القيد على : حركة جسم يتحرك على سطح وهو حقيقة معادلة سطح طالما يبقى على السطح ولكن يتحرك من السطح فيصبح مطلق

(ب) ارتباط مقيد (ثنائي الجانب) : لا يمكن للجسم المتحرك أن يتحرك عن القيد

طالما حركة حلقة معدنية على سلك معقود من طرفه وأخر آية ارتباط ارتباطا إلى حيث هو لوني هو ارتباط تقاضي يمكن مكاملته وبالتالي يعادل ارتباطا حركي طالما ارتباط المعبر عنه بالمعادلة $b = \text{const}$ يمكن مكاملته

هو ارتباط هو لوني

$$\frac{dy}{dt} = 0 \quad \leftarrow [7a] \quad y = \text{const}$$

$$\int dy = \int 0 \rightarrow y = \text{const} \quad [7b]$$

من المفيد في لحظة هذه الفقرة أن نذكر نوعاً آخر من الارتباط يعرفه بتراجم فإذا فرضنا عجلة ثابتة تتحرك على السطح الخارجي لكرة نصف قطرها a

$$r_i \geq a \quad [8a]$$

أعلا ذلك الحركة الحياتية على السطح الداخلي لكرة يمكن أن نضع معادلات ارتباط



مكتبة AZ to Z