

## الباب الثالث

### كينماتيكا الجسم - الحركة في خط مستقيم

بند (١٢) الكينماتيكا : هي فرع الميكانيكا المخصص لوصف الحركة ودراسة خصائصها دون التعرض للدورات (القوى) التي تغير من حالة هذه الحركة . فالكينماتيكا تبحث في تحديد مواضع الاجسام المتحركة ومساراتها وسرعانها وعجلاتها على مر الزمن .

والكينماتيكا تقوم على مدركي الفراغ والزمن وهما في الميكانيكا الكلاسيكية مدركان مطلقان أى لا يتغيران بتغير الراصد كما سبق لإيضاحه في الباب الاول فلدراسة حركة جسم يلزمنا شيئان :

(١) هيكل رصد مؤلف من ثلاثة محاور متعامكة وملتقبة في نقطة ويستحسن أن تكون متعامدة بعضها على بعض وينسب موضع الجسم إلى هذا الهيكل .

(٢) ساعة أو مقياس زمنى لتسجيل الازمان التي يحدث فيها الجسم مواضع معينة منسوبة إلى هيكل الرصد . وكل حركة يجب أن تنسب لهيكل رصد مناسب فمثلا لدراسة حركة مقذوف من نقطة ما على سطح الارض بالنسبة للأرض نفسها يؤخذ هيكل رصد ثابت في الكرة الأرضية ويقع مركزه على نقطة إطلاق المقذوف . بينما في حالة دراسة حركة الكواكب يمكن إتخاذ هيكل الرصد بحيث ينطبق مركزه على الشمس وذلك لدراسة حركة الكواكب بالنسبة للشمس .

بند (١٣) درجات حرية الجسم : ( Degrees of freedom )

إذا تحرك جسم في الفراغ حركة غير مقيدة بقيود ما لزم لتحديد موضعه في أى لحظة ما يلزم لتحديد موضع النقطة الهندسية ثلاث إحداثيات كرتزية  $(x, y, z)$  كما هو معروف في الهندسة الفراغية ويقال أن لحرية الجسم في هذه الحالة ثلاث درجات هي إحداثيات موضعه الثلاثة .

وإذا وضعنا قيداً واحداً على حركة الجسم أنقصنا درجات حريته درجة واحدة فلو تحرك جسم في مستوى ثابت معلوم بحيث لا يخرج عنه أبداً لزم لتحديد موضعه في مستوى حركته بعدان اثنتان هما  $(x, y)$  مثلاً نظراً لإنتدام البعد الثالث العمودي على مستوى الحركة وفي هذه الحالة يكون للجسم درجتنا حرية اثنتان .

وكما زادت القيود قيداً نقصت درجات حرية الجسم درجة . فحركة جسم على خط ثابت معلوم كإنزالتي خرزة على سلك ثابت — ليس لها لإلدرجة حرية واحدة . حتى لو نفي السلك على هيئة منحنى ثابت الشكل . والوضع فإن للجسم المنزلق عليه درجة حرية واحدة هي المسافة المقاسة على المنحنى بين موضع الجسم وبين نقطة ثابتة على السلك .

وخلاصة القول أن درجات حرية جسم في حركة ما هي أقل عدد من الإحداثيات لزم وتكفي لتحديد موضع الجسم في أى لحظة . وقد تكون هذه الإحداثيات طرزية أو زارية .

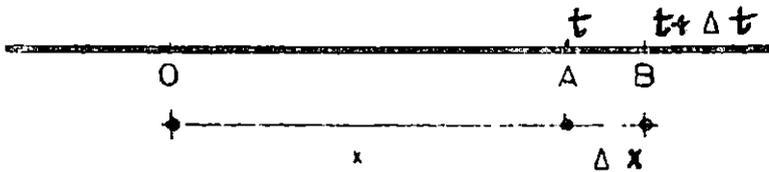
بند (١٤) مسار الجسم : هو المحل الهندسي للمواضع المتتالية التي يحتلها الجسم المتحرك في الفراغ في لحظات متتالية . ويكون المسار إما متواصلاً فيسهل التعبير عنه بدوال رياضية وإما غير متواصل وعندئذ يعبر عن كل جزء متواصل منه على حدة .

الحركة في خط مستقيم ( Rectilinear motion )

بند (١٥) موضع الجسم : إذا تحرك جسم على خط مستقيم . وليكن المحور (x) مثلاً - تعين موضعه في اللحظة ما (t) ببعده (x) عن نقطة أصل ثابتة O على الخط وللجسم في هذه الحركة درجة حرية واحدة كما سبق شرحه .

وإذا ربطنا بين الموضع (x) للجسم وبين زمن حلوله في هذا الموضع (t) بمعادلة رياضية كان ذلك تعبيراً كاملاً لحركة الجسم بحيث يمكن اشتقاق باقى أوصاف الحركة - من سرعة وعجلة في أية لحظة أو في أى موضع - من هذه المعادلة .

فاذا عبرت المعادلة :  $x = \phi(t) \dots \dots (1)$



شكل (١)

عن هذه الحركة فإن سرعة الجسم في أية لحظة وكذا عجلته يمكن اشتقاقها على الوجه الآتى :

بند (١٦) سرعة الجسم : لو احتل الجسم نقطة A على بعد x من نقطة الأصل في اللحظة t ثم احتل نقطة قريبة B تبعد (x + Δx) عن نقطة الأصل في اللحظة (t + Δt) فإن متوسط سرعته في قطع المسافة AB هو  $\frac{\Delta x}{\Delta t}$  وإذا أردنا تعيين سرعة الجسم عند نقطة A تحسب قيمة  $\frac{\Delta x}{\Delta t}$

عندما تقترب كل من  $\Delta x$  ،  $\Delta t$  من الصفر أى عندما تقترب B من A ويمبر  
عن ذلك رياضيا بما يلي :

$$v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left( \frac{\Delta x}{\Delta t} \right) = \frac{dx}{dt} = \dot{x} \quad \dots \dots (2)$$

والرهن (lim) اختصار الكلمة Limit أى نهاية ما تصل اليه  $\left( \frac{\Delta x}{\Delta t} \right)$   
عند اقتراب  $\Delta t$  من الصفر . وترمز  $v$  إلى السرعة (Velocity) . وبذا  
تكون سرعة الجسم في زمن ما هي المعامل التفاضلى للمسافة بالنسبة للزمن أى  
المعدل الزمنى للانتقال وعلى هذا يمكن إيجاد دالة عامة للسرعة  $v$  بالنسبة  
للزمن  $t$  هكذا :

$$v = \frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt} \phi(t) = \dot{\phi}(t) \quad \dots \dots (3)$$

ومن الآن تصادم سنستعمل النقطة فوق الحرف للدلالة على معامل التفاضل  
الأول بالنسبة للزمن والنقطين للدلالة على معامل التفاضل الثانى بالنسبة للزمن :

$$v = \frac{dx}{dt} = \dot{x} \quad , \quad \frac{d^2x}{dt^2} = \ddot{x}$$

بند (١٧) عجلة الجسم : تعرف عجلة الجسم المتحرك في خط مستقيم بالمعدل  
الزمنى لتغير سرعته . فلو كانت  $v$  هى سرعة الجسم في النقطة A (شكل ١)  
وسرعته  $(v + \Delta v)$  في النقطة B فان متوسط تغير سرعته في المسافة A B هو  
 $\frac{\Delta v}{\Delta t}$  وتكون عجلة الجسم عند الموضع A هى نهاية المقدار  $\frac{\Delta v}{\Delta t}$  عندما  
تقترب  $\Delta t$  من الصفر أى عندما تقترب B من A قربا كافيا ويمبر عن ذلك  
رياضيا بما يلي :

$$f = \frac{dv}{dt} = \dot{v} = \ddot{x} \quad \dots \dots (4)$$

وفيهما  $f$  ترمز للمجلة ( Acceleration ) وبذا تكون عجلة الجسم فى لحظة ما هى المعامل التفاضلى الاول لدالة السرعة بالنسبة للزمن او المعامل التفاضلى الثانى للمسافة بالنسبة للزمن وذلك فى اللحظة المعنية وللمجلة تعبير آخر تدخل فيه المسافة بدل الزمن وتفيد فى حالة إعطاء العجلة كدالة فى المسافة .

$$f = \frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} = v \frac{dv}{dx} \quad \dots \dots (5)$$

### تطبيقات على الحركة فى خط مستقيم

بند ( ١٨ ) هناك نوعان أساسيان من المسائل يتميز كل منهما عن الآخر باختلاف المعلومات فى رأس المسألة .

النوع الأول : وتعطى فيه دالة الموضع بالمعادلة (1) وتطلب السرعة والمجلة كدوال فى الزمن . وواضح من المعادلتين (2) ، (4) أن السرعة والمجلة يمكن لإيجادها بعمائى تفاضل بالنسبة للزمن . وإذا أريد تهيين السرعة أو المجلة عند لحظة معينة عوضنا هذه اللحظة فى دالتى السرعة والمجلة بالنسبة للزمن .

النوع الثانى : وتعطى فيه دالة المجلة وأحوال البداية ( Initial conditions ) ونقصد بم-ا الموضع والسرعة الابتدائيتان أى عند ما تكون (  $t = 0$  ) - وفى هذه الحالة يستخدم الطرين العكسى أى طريق التكامل للحصول على دالة السرعة . ويمين ثابت التكامل بتعويض السرعة الابتدائية . ثم تجرى خطوة تكامل أخرى للحصول على دالة الموضع ويمين ثابت التكامل

الجديد بتعويض الموضع الابتدائي وهكذا يتضح أن أحوال البداية ضرورية لتعيين ثوابت التكامل في النوع الثاني من المسائل .

## تطبيقات النوع الأول

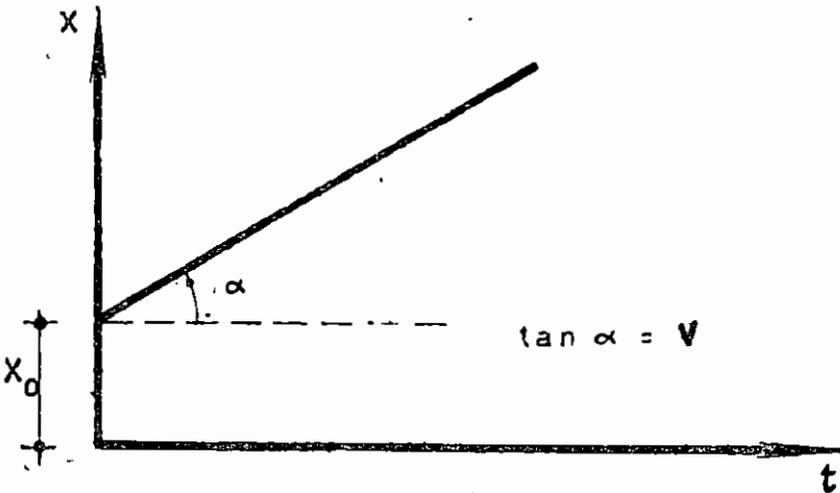
بند (١٩) الحركة بسرعة منتظمة : إذا تحرك جسم في خط مستقيم تبعاً لعلاقة خطية بين المسافة والزمن على الصورة

$$x = x_0 + v \cdot t \quad \dots \dots (6)$$

فيمس  $v$  ،  $x_0$  ثابتان فإنه يمكن الحصول على دالة سرعته بمفاضلة هذه العلاقة

$$v = \frac{dx}{dt} = v = \text{const} \quad \dots \dots (7)$$

والمعادلة (7) تدل على أن الجسم يتحرك بسرعة منتظمة  $v$  كما تدل المعادلة (6) عند تعويض  $t$  بالهفر فيها على أن موضع الجسم الابتدائي هو  $x_0$  بمفاضلة المعادلة (7) بالنسبة للزمن نجد أن سرعة الحركة صفر باستمرار .



شكل (٢)

$$f = \frac{dv}{dt} = 0 \quad \dots \dots (8)$$

وتمثل العلاقة (٤ . x) الحركة بيانياً بخط مستقيم كما في شكل (٢) .

بند ٢٠ - الحركة بعجلة منتظمة : إذا تحرك جسيم في مستقيم بحيث كان موضعه x دالة من الدرجة الثانية في الزمن t على الصورة

$$x = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} f_0 t^2 \quad \dots \dots (9)$$

وفيهما  $x_0$  ,  $v_0$  ,  $f_0$  ثوابت معلومة فإنه يمكن الحصول على دالة سرعته بمفاضلة هذه العلاقة بالنسبة للزمن

$$v = \frac{dx}{dt} = v_0 + f_0 t \quad \dots \dots (10)$$

وهي تمثل العلاقة بين السرعة v والزمن t .

بمفاضلة المعادلة (10) بالنسبة للزمن نحصل على دالة العجلة والزمن :

$$f = \frac{dv}{dt} = f_0 = \text{const} \quad \dots \dots (11)$$

والمعادلة (11) تدل على أن الجسيم يتحرك بعجلة منتظمة  $f_0$  . كما يدل تعويض t بالسر في كل من المعادلتين (9) , (10) على أن الموضع الابتدائي للجسيم كان  $x_0$  وسرعته الابتدائية كانت  $v_0$  ويمثل العلاقة (9) قطع مكافئ محوره رأسي (شكل ٣) .

وبحذف t بين المعادلتين (9) , (10) نحصل على السرعة كدالة في المسافة

$$v^2 = v_0^2 + 2 f_0 (x - x_0) \quad \dots \dots (12)$$

والعلاقات (9) ، (10) ، (12) هي المعروفة للطالب في دراسته الثانوية للحركة بعجلة منتظمة وتنطبق هذه النتائج على حالة سقوط الأجسام بالقرب من سطح الأرض إذا عوضنا عجلة الجاذبية  $g$  بدلا من  $\epsilon_0$  .

$$(g = 32 \text{ ft/sec}^2 = 980 \text{ cm/sec}^2)$$

وجدير بالذكر أن العلاقات السابقة تسرى على الحركة بتقصير ثابت إذا عوضت  $\epsilon_0$  بأشارة سالبة بدلا من موجبة .



شكل (٢)

بند (٢١) حركة تبعاً للمعادلة

$$x = \frac{v_0}{k} (1 - e^{-kt}) \quad \dots \dots (13)$$

وفيها  $v_0$  ،  $k$  ثابتان .

وبمفاضلة هذه المعادلة بالنسبة للزمن نحصل على دالة السرعة والزمن

$$v = v_0 \cdot e^{-kt} \quad \dots \dots (14)$$

ثم بمفاضلة المعادلة (14) بالنسبة للزمن نحصل على دالة العجلة والزمن

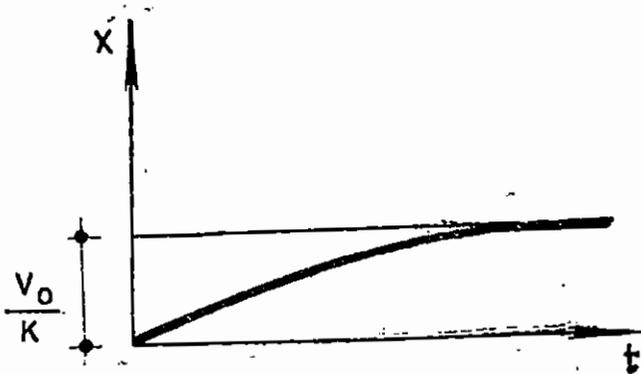
$$f = -k v_0 e^{-kt} \quad \dots \dots (15)$$

وبحذف  $f$  بين المعادلتين (14) ، (15) نحصل على العلاقة الآتية بين العجلة والسرعة :

$$f = -k v \quad \dots \dots (16)$$

وهي تدل على أن العجلة تقصيرية ومناسبة للسرعة دائماً . كما تدل المعادلة (14) على أن الجسم بدأ الحركة بسرعة ابتدائية  $v_0$  ثم أخذت سرعته تتناقص أسياً بمرور الزمن  $t$  .

أما المعادلة (13) فيستدل من تعويض  $f$  بالصفر فيها على أن الجسم بدأ حركته من نقطة الأصل . ثم تزايد الزمن  $t$  تزايد المسافة  $x$  تبعاً لهذه المعادلة غير أن المسافة تقترب من حد أعلى  $\left(\frac{v_0}{k}\right)$  باقتراب الزمن  $t$  من اللانهاية والمنحنى المبين بشكلى (٤) يمثل معادلة المسافة والزمن (13) .



شكل (٤)

بند ٢٢ - حركة توافقية بسيطة :

إذا تحرك جسم في خط مستقيم تبعاً للمعادلة :

$$x = a \cos(\omega t) \quad \dots \dots (17)$$

وفيها 'a' ω ثابتان فإن دالة سرعته تنتج من تفاضل هذه العلاقة بالنسبة للزمن .

$$v = \frac{dx}{dt} = -\omega a \sin(\omega t) \quad \dots \dots (18)$$

وكذلك دالة عجلته تنتج من تفاضل سرعته بالنسبة للزمن :

$$f = \frac{dv}{dt} = -\omega^2 a \cos \omega t = -\omega^2 x \quad \dots \dots (19)$$

$$\ddot{x} = -\omega^2 x \quad \dots \dots (20) \text{ أى أن}$$

بتأمل دالة الموضع المعطاة بالمعادلة (17) نجد أن موضع الجسم محصور دائماً بين (x = +a) ، (x = -a) أى بين النقطتين A ، A' شكل (٥) المتساويتى البعد عن نقطة الأصل O وأنه يحتل النقطة A في اللحظات المتتالية :

$$t = 0, \frac{2\pi}{\omega}, \frac{4\pi}{\omega}, \frac{6\pi}{\omega}, \dots, \dots$$

كما يحتل النقطة A' في اللحظات المتتالية :

$$t = \frac{\pi}{\omega}, \frac{3\pi}{\omega}, \frac{5\pi}{\omega}, \dots, \dots$$

أى أن الجسم يتحرك بحركة ترددية بين النقطتين A ، A' وزمن انتقاله من A إلى A' ذهاباً وإياباً هو  $\frac{2\pi}{\omega}$  وتعرف هذه الحركة بالحركة التوافقية البسيطة

(Simple Harmonic Motion) وتعرف المسافة a بسعة الذبذبة والزمن  $\frac{2\pi}{\omega}$

بزمنا الدورى وتعرف النقطة O بمركز الذبذبة .

وبتأمل دالة السرعة المعطاة بالمعادلة (18) نجد أن المقدار السرعة حدا أعلى هو  $\omega a$  عندما يمر الجسم بمركز الذبذبة O كما أنها تنعدم في طرفى الذبذبة A , A' .

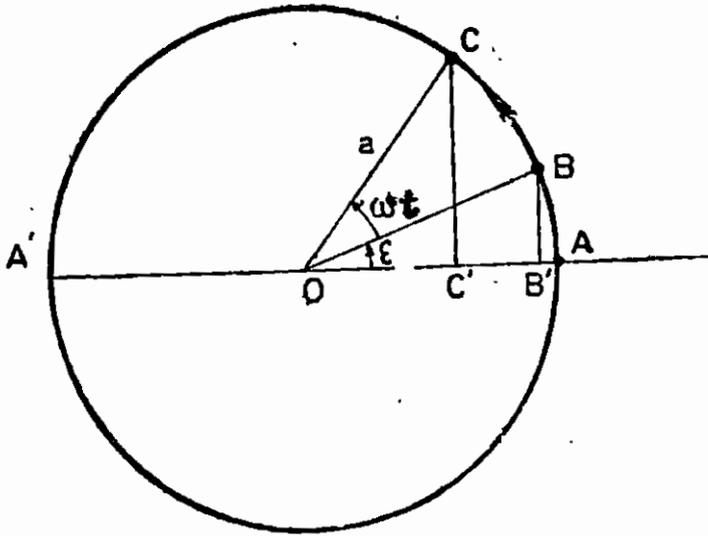
وبتأمل دالة العجلة المعطاة بالمعادلة (20) نجد أن للجسيم عجلة تتجه دائما نحو مركز الذبذبة (O) كما تدل الإشارة السالبة بالمعادلة . ويتناسب مقدار العجلة مع بعد الجسم عن مركز الذبذبة كما تبلغ العجلة أقصى مقدار لها ( $\omega^2 a$ ) في الأطراف (A , A') .

وبالجملة يمكن القول أن الجسم يبدأ حركته من سكون في الموضع A متأثرا بعجلة مركزية - متناسبة مع بعد الجسم عن المركز - تجذبه نحو O فيبلغ أقصى سرعته عندها ويستمر تحت عجلة تقصيرية حتى يتوقف عند A' ثم يكره دائما مكررا نفس الحركة دون توقف .

ويمكن اتخاذ الصورة المعطاة بالمعادلة (17) أو الدالة  $\sin(\omega t)$  بدلا منها أساسا لتعريف الحركة التوافقية البسيطة كما سيتضح في أبواب الديناميكا . وعموما لو برزت أمامنا أى الصورتين لاستنتجنا أنها حركة توافقية بسيطة .

ويمكن تعريف الحركة التوافقية البسيطة بأنها مسقط لحركة نقطة تدور في دائرة نصف قطرها  $a$  بسرعة زاوية منتظمة  $\omega$  إذا أسقطت هذه الحركة على أحد أقطار الدائرة . فلو بدأ الجسم دورانه على الدائرة من نقطة B واحتمل بعد زمن  $\epsilon$  نقطة مثل C فان مسقطه على القطر الأفقى يكون C' ويكون دالة موضع المسقط C' كالآتى :

$$x = a \cos(\omega t + \epsilon) \quad \dots \dots (21)$$



شكل (٥)

وفيها الزاوية  $\epsilon$  تعرف بزاوية الابتداء والتفاضل الزمنى يعطى نفس النتائج السابقة (18) ، (19) ، (20) ، وإذا دار الجسم دورة كاملة على الدائرة قطع مسقطه القطر ذهابا وإيابا في زمن قدره  $\frac{2\pi}{\omega}$

بند ٢٣ - حركة على خط مستقيم تبعا للمعلاقة :

$$x = a \cosh (\omega t) \quad \dots \dots (22)$$

وفيها  $a$  ،  $\omega$  ثابتان بمفاضلة هذه العلاقة بالنسبة للزمن نحصل على دالة السرعة :

$$v = \dot{x} = \omega a \sinh (\omega t) \quad \dots \dots (23)$$

بمفاضلة العلاقة (23) بالنسبة للزمن نحصل على دالة العجلة

$$f = \ddot{x} = \omega^2 a \cosh (\omega t)$$

$$\therefore \ddot{x} = + \omega^2 \cdot x \quad \dots \dots (24)$$

المعادلة (22) تدل على تزايد المسافة  $x$  تزايدا مستمرا بتزايد الزمن  $t$  أى أن الحركة ليست ترددية كما فى الحركة التوافقية البسيطة ويبدو ذلك جليفا من معادلة المجلة (24) إذ أن الاشارة الموجبة للمجلة تجعلها تجعلها تطرد الجسم بعيدا عن المركز (0) نحو اللانهاية .

$$x = a \sinh (\omega t) \quad \dots \dots (25)$$

تعطى حركة جسم مطرود إلى الخارج كالمعادلة (22) أيضا .

وكل من المعادلتين (24) فى حالتنا هذه و (20) فى حالة الحركة التوافقية البسيطة تعرف بالمعادلة التفاضلية للحركة إذ أنها تربط المسافة  $x$  بالزمن  $t$  ومعاملاتها التفاضلية . وحل أى من هاتين المعادلتين يستلزم لإجراء خطوات تكامل يظهر فى كل خطوة منها ثابت تكامل ولذا يمكن القول أن الحل العام للمعادلة التفاضلية

$$\left. \begin{array}{l} \ddot{x} = + \omega^2 x \\ x = A \cosh \omega t + B \sinh \omega t \text{ هو} \end{array} \right\} \dots \dots (26)$$

وفىها  $A, B$  ثابتان اختياريان للتكامل يمكن تعيينهما عن طريق أحوال بداية الحركة . والمعادلتان (26) تمثلان حركة مطرودة من المركز (0) إلى اللانهاية .

وكذلك الحل العام للمعادلة التفاضلية

$$\left. \begin{array}{l} \ddot{x} = - \omega^2 x \\ x = A \cos \omega t + B \sin \omega t \text{ هو} \end{array} \right\} \dots \dots (27)$$

والمعادلتان (27) تملآن حركة توافقية بسيطة في صورتها العامة .

ويجدر بنا تذكر النتائج (26) ، (27) لكثرة تواردهما في الديناميكا كما سيأتي بعد .

## تطبيقات النوع الثاني

بند ٢٤ - حركة بعجلة جذب خاضعة لقانون التربيع العكسي للمسافة :

من المعروف أن الجاذبية الأرضية تتناقص كلما ابتعدنا عن الأرض خاضعة في ذلك لقانون التربيع العكسي للمسافة كما سنثبت عند الكلام عن ديناميكا الجسم وعلى ذلك فعجلة الجاذبية في موضع ما تتناسب عكسيا مع مربع بعده عن مركز الأرض وتوجه إلى هذا المركز .

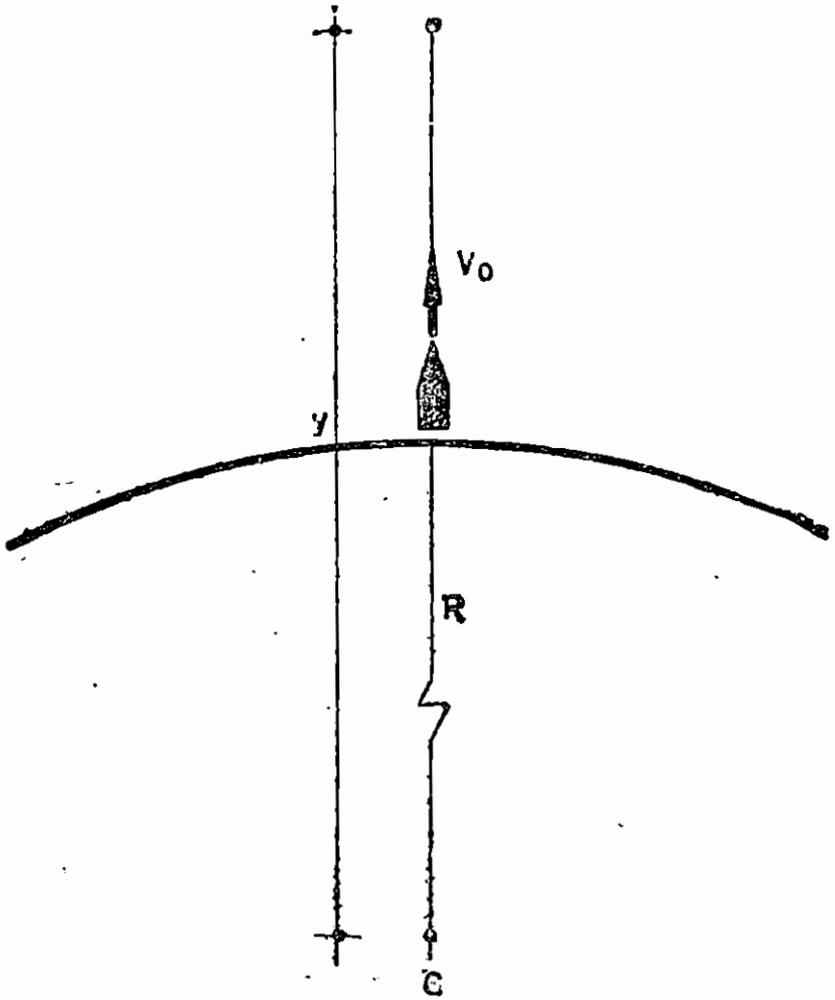
فلو أطلق مقذوف من سطح الأرض رأسيا إلى أعلى بسرعة ابتدائية  $v_0$  وأهملنا مقاومة الهواء له فيمكن دراسة حركته على النحو الآتي :

نفرض أن بعد المقذوف عن مركز الأرض في لحظة ما هو  $y$  فتكون عجلته رأسية إلى أسفل ومعطاة بالعلاقة :

$$f = - \frac{c}{y^2} \quad \dots \dots (28)$$

وتسمى العجلة في هذه الحالة تقصيرا لأن سببها يصاد الحركة . والثابت  $c$  في المعادلة (28) هو ثابت التناسب ويمكن تعيينه بمعلومية قيمة العجلة عند سطح الأرض ( $g = 32 \text{ ft/sec}^2$ )

من المعلوم أن العجلة تعطى إحدى الصورتين :



شكل (٦)

$$f = \frac{dv}{dt} = v \frac{dv}{dy} \quad \dots \dots (29)$$

والصورة الثانية أنسب لحالتنا هذه نظرا لأن العجلة معطاة كدالة في الموضع

y . من المعادلتين (28) ، (29) :

$$v \frac{dv}{dy} = - \frac{c}{y^2}$$

وبضرب الطرفين في  $dy$  يفصل المتغيران ويمكن تكامل الطرفين كل على حدة :

$$\int_{v_0}^v v \, dv = \int_R^y - \frac{c}{y^2} \, dy$$

والحدود السفلى للتكاملات نخص الموضع الابتدائي للمقذوف والحدود العليا لها نخص أى موضع  $y$  .

$$\therefore \frac{v^2}{2} - \frac{v_0^2}{2} = \frac{c}{y} - \frac{c}{R}$$

$$\therefore v^2 = v_0^2 - 2c \left( \frac{1}{y} - \frac{1}{R} \right) \quad \dots \quad (30)$$

والعلاقة (30) تعطى السرعة  $v$  عند أى بعد  $y$  من مركز الأرض .

ولإيجاد الثابت  $c$  نعوض العجلة عند سطح الأرض في العلاقة (28) حيث  
(  $y = R = 4000$  miles ) ،

$$\therefore \frac{c}{4000 \times 4000} = \frac{32}{3 \times 1760} \quad \dots \quad (31)$$

ولإيجاد السرعة الابتدائية  $v_0$  التى تدفع المقذوف إلى غير رجعة نعوض في

المعادلة (30) بالصفر عندما تبلغ  $y$  اللامهية

$$v_0 = \sqrt{\frac{2c}{R}} = \sqrt{\frac{2 \times 32 \times 4000}{3 \times 1760}} = 7.0 \text{ mile/sec.} \\ = 11.2 \text{ km/sec.}$$

وتعرف هذه السرعة (بسرعة الهروب) من الجاذبية الأرضية أو

(بالسرعة الكونية الثانية) . وهذه السرعة تختلف من كوكب لآخر حسب شدة جذبته كما سيأتى عند الكلام على الحركة المدارية .

بند ٢٥ - الحركة بمجلة طاردة  $\frac{c}{y^2}$  :

تخضع قوى التجاذب والتنافر الكهربى بين شحنتين لقانون التربيع العكسى ولذا فإن عجلة جسيم مشحون بشحنة بمائلة فى الوعر لشحنة جسيم آخر يبعد عن الاول مسافة ما  $y$  تكون  $(+\frac{c}{y^2})$  .

يمكن الحصول على حل هذه الحالة بتعمييض  $(+c)$  بدلا من  $(-c)$  فى نتائج الحالة السابقة (بند ٢٤) . فن المعادلة (30) تعطى السرعة فى حالتنا الجديدة ب :

$$v^2 = v_0^2 + 2c \left\{ \frac{1}{R} - \frac{1}{y} \right\} \quad \dots \dots (32)$$

وفى هذه الحالة يصل الجسيم إلى اللانهاية بسرعة تعطيها :

$$v_{\infty}^2 = v_0^2 + \frac{2c}{R}$$

ولو بدأ الجسيم من سكون لوصل اللانهاية بسرعة  $\sqrt{\frac{2c}{R}}$

بند ٢٦ - الحركة بتقصير يتناسب مع السرعة :

تؤدى حركة الاجسام فى اوساط مقاومة كالهواء والماء إلى وقوعها تحت تقصير يتوقف على سرعتها كما سيأتى بعد فى ديناميك الجسيم .

وانفرض أن التقصير متناسب مع السرعة :

$$f = -k v \quad \dots \dots (33)$$

وبتعويض (  $f = v \frac{dv}{dx}$  ) في المعادلة (33) وفصل المتغيرين ومكاملة الطرفين نحصل على :

$$v \frac{dv}{dx} = -k v$$

$$\therefore \int_{v_0}^v dv = \int_0^x -k dx$$

$$\therefore (v - v_0) = -kx \quad \dots \dots (34)$$

وبتعويض (  $v = \frac{dx}{dt}$  ) في المعادلة (34) وفصل المتغيرين  $x, t$  ومكاملة الطرفين نحصل على :

$$\frac{dx}{dt} = v_0 - kx$$

$$\int_0^x \frac{dx}{v_0 - kx} = \int_0^t dt$$

$$\therefore \log \frac{v_0 - kx}{v_0} = -kt$$

$$\therefore (1 - \frac{k}{v_0} x) = e^{-kt}$$

$$\therefore x = \frac{v_0}{k} (1 - e^{-kt}) \quad \dots \dots (35)$$

والعلاقة (35) ممثلة بمحنى في شكل (٤) .

والسافة حد أقصى ( $x_{\max} = \frac{v_0}{k}$ ) يمانه للجسيم بعد زمن لا نهائى كما يتضح من المعادلة (35).

وقد يكون التقصير مقاسبا مع مربع السرعة أو أس آخر لها وسنرجى هذه الحالة إلى ديناميكا الجسيم (الحركة فى وسط مقاوم).

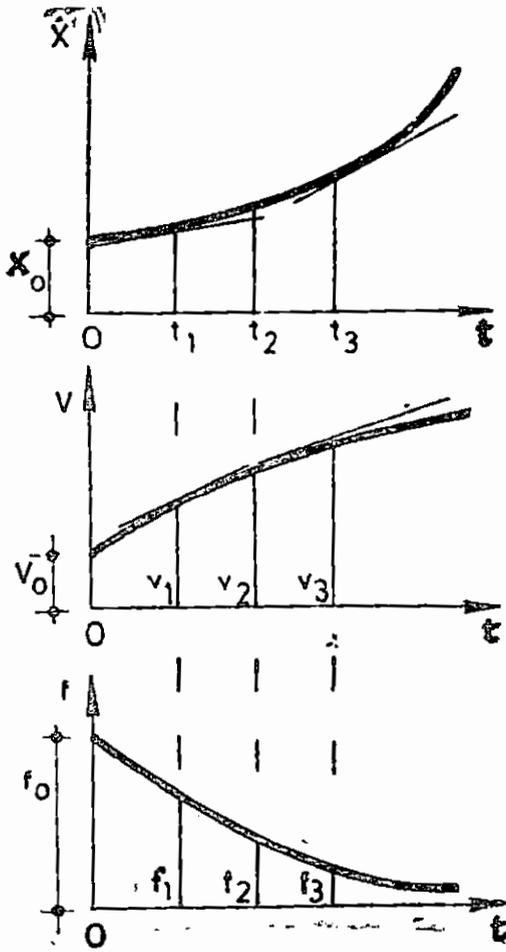
بند ٢٧ - الحلول البيانية :

إذا مثلت العلاقة ( $x, t$ ) بمنحنى أمكن استنتاج المنحنى ( $v, t$ ) منها بيانيا كما يأتى

لما كانت السرعة عند أى لحظة  $t$  هى المعامل التفاضلى للمسافة بالنسبة للزمن ( $v = \frac{dx}{dt}$ ) وبالتالي ميل المماس للمنحنى ( $x, t$ ) عند هذه اللحظة فلو أخذت لحظات ( $t_1, t_2, t_3, \dots$ ) ورسمت مماسات للمنحنى ( $x, t$ ) عند هذه اللحظات كانت ميلها مساوية للسرع ( $v_1, v_2, v_3, \dots$ ) عند هذه اللحظات ويمكن توقيها على منحنى يمثل العلاقة ( $v, t$ ) كما فى شكل ( $v$ ) والمثل يستنتج منحنى العلاقة ( $t, t$ ) من ميل المماسات للمنحنى ( $v, t$ ) نظرا لأن العجلة  $a$  هى المعامل التفاضلى للسرعة بالنسبة للزمن.

أما إذا أعطيت العجلة  $a$  كدالة للزمن أمكن بالطريق العكسى وهو طريق التكامل إيجاد العلاقة ( $v, t$ ) والعلاقة ( $x, t$ ) وذلك إذا أعطيت أحوال بداية الحركة أى الموضع الإبتدائى  $x_0$  والسرعة الإبتدائية  $v_0$  فمثلا تعطى السرعة  $v$  عند أى لحظة  $t$  بالعلاقة

$$v = v_0 + \int_0^t a dt \quad \dots \dots (36)$$



شكل (٧)

وفيها الحد التكاملي يمثل أثر العجلة في زيادة السرعة وتمثله المساحة الواقعة تحت المنحنى  $(v, t)$  والمحددة بالرأسيين المناظرين للخطين صفر،  $t$  والمحور الأفقي وبذا نحصل على المنحنى  $(x, t)$  من المنحنى  $(v, t)$  بيانياً .  
وبالمثل يمكن إيجاد المنحنى  $(x, t)$  بناء على العلاقة :

$$x = x_0 + \int_0^t v dt \quad \dots \dots (37)$$

وعلى العموم لو أعطينا جدولاً للقيم المتناظرة للمتغيرين من المتغيرات الأربعة  $(x, t, v, f)$  فمن الممكن إيجاد المتغيرين الآخرين برسم منحنيات مناسبة مبنية على العلاقتين

$$v = \frac{dx}{dt}, \quad f = \frac{dv}{dt} = v \frac{dv}{dx} \quad \dots \dots (38)$$

مثال : لو أعطينا جدولاً للقيم المتناظرة للمتغيرين  $v, f$  فيمكن إيجاد دوال المتغيرات الباقية على النحو التالي :

$$\therefore f = \frac{dv}{dt}$$

$$\therefore dt = \frac{dv}{f}$$

$$\therefore t = \int \frac{1}{f} \cdot dv \quad \dots \dots (39)$$

وعليه لو رسم منحنى لإحداثياته الأفقية هي قيم  $(v)$  من الجدول المعطى وإحداثياته الرأسية هي قيم  $(\frac{1}{f})$  من الجدول فإن المساحة الواقعة تحت هذا المنحنى حتى أى نقطة منه تمثل الزمن  $t$  كما يتضح من العلاقة (39)

ودالة المسافة  $x$  يمكن إيجادها من العلاقة :

$$f = v \frac{dv}{dx}$$

$$\therefore dx = \frac{v dv}{f}$$

$$\therefore x = \int \frac{v}{f} dv \quad \dots \dots (40)$$

وعليه لو رسم منحنى لإحداثياته الأفقية هي قيم  $(v)$  وإحداثياته الرأسية

هى قيم  $(\frac{v}{r})$  من الجدول فإن المساحة الواقعة تحت هذا المنحنى حتى أى نقطة منه تمثل المسافة  $x$  كما يتضح من العلاقة (40)

ويمكن من طريق آخر إيجاد  $x$  من العلاقة :

$$v = \frac{dx}{dt}$$

$$\therefore x = \int v dt$$

إذا سجلنا قيم  $t$  الناتجة عن العلاقة (39) أمام قيم  $v$  المناظرة في الجدول ورسمنا المنحنى  $(v, t)$  فإن المساحة تحته تعطى  $x$  كما سبق .

#### خلاصة الحساب الثماني

١ - الكينماتيكا هى فرع الميكانيكا المخصص لوصف الحركة دون التعرض للقوى المسببة لها .

٢ - هيكل رصد الحركة هو هيكل متماسك من ثلاث محاور متعامدة وملتقبة فى نقطة .

٣ - درجات حرية الجسم هى أقل عدد من الاحداثيات - طولية كانت أو زاوية - يلزم ويسكنى لتحديد موضع الجسم .

٤ - يتحدد موضع جسم متحرك على خط مستقيم ببعده  $x$  عن نقطة أصل ثابتة على طول الخط .

٥ - سرعة جسم متحرك على خط مستقيم تعطىها العلاقة

$$v = \frac{dx}{dt} = \dot{x}$$

٦ - عجلة جسم متحرك على خط مستقيم تعطىها إحدى العلاقتين :

$$f = \frac{dv}{dt} = \ddot{x}$$

$$f = v \frac{dv}{dx}$$

٧ - في التطبيقات تستخدم النتائج الواردة في ٥ ، ٦ مع أحسوال بداية الحركة وكذا القواعد الأساسية في علم التفاضل والتكامل للوصول إلى النتائج المطلوبة .

### تريينات

(١) يتحرك جسم على خط مستقيم تبعاً للعلاقة

$$x = k (1 - e^{-ct})$$

وفيهما  $x$  هي المسافة من نقطة أصل ثابتة على المستقيم ،  $t$  هي الزمن ،  $k$  ،  $c$  ثابتان ،  $e$  هي أساس اللوغاريتم النابيري . أوجد العلاقات الآتية :

$$(v, t), (f, t), (v, x), (f, x), (f, v)$$

ثم أوجد أقصى قيمة لكل من  $f$  ،  $v$  ،  $x$  ومتى تحدث كل منها .

$v = kce^{-ct}, f = -kc^2e^{-ct}$ $x = (k - \frac{v}{c}), x = k + \frac{f}{c^2}, f = -er$ $(x_{\max} = k, t = \infty)$ $(v_{\max} = kc,  f_{\max}  = kc^2, t = 0)$	الجواب القيم القصوى
--	------------------------

٢ - يتحرك جسم في خط مستقيم تبعاً للعلاقة

$$x = a \cos(kt) + b \sin(kt)$$

وفيهما  $x$  هي المسافة ،  $t$  هي الزمن ، كل من  $k$  ،  $b$  ،  $a$  ثابت أوجد حجة

الجسيم كدالة في المسافة : أوجد الموضع الابتدائي والسرعة الابتدائية للجسيم  
 أثبت أن للمسافة  $x$  حد أقصى وأجده [أعدادى ١٥ سبتمبر سنة ١٩٤٨]

$$\left[ \begin{array}{l} \text{الموضع والسرعة الابتدائية : } v_0 = kb, x_0 = a \\ \text{أقصى مسافة : } x_{\max} = \sqrt{a^2 + b^2} \end{array} \right]$$

(٣) يتحرك جسيم في خط مستقيم تبعا للعلاقة

$$x = a - a \cos(kt)$$

وفيما  $a, k$  ثابتان . أرسم منحنيا للمتغيرين  $(x, t)$  وأوجد أقصى بعد للجسيم  
 عن نقطة الاصل . أوجد العلاقات الاتية :

(١) السرعة كدالة في الزمن

(٢) العجلة كدالة في الزمن

(٣) العجلة كدالة في المسافة

أوجد السرعة القصوى وأين ومتى تحدث [أعدادى ١٥ . نوفمبر سنة ١٩٤٦]

$$\left[ \begin{array}{l} x_{\max} = 2a \\ \text{دوال السرعة والعجلة : } v = ka \sin(kt), f = k^2 a \cos(kt) \\ \text{الجواب} \\ f = k^2 (a - x) \\ \text{والسرعة القصوى وزمان ومكان حدوثها} \\ v = ka, t = \frac{\pi}{2k}, x = a \end{array} \right]$$

(٤) يتحرك جسيم من سكون في خط مستقيم تبعا للعلاقة

$$f = \frac{1}{4} e^{-\frac{t}{240}}$$

وفيهما  $t$  هي الزمن بالثانية ،  $f$  العجلة بالقدم في الثانية ،  $e$  هي أساس اللوغاريتم النابيري وأوجد الحد الأقصى للسرعة والزمن اللازم لبلوغ سرعة الجسم ٩٩٪ من حدها الأقصى . أوجد المسافة التي يقطعها الجسم في العشرين دقيقة الأولى . [ اعدادى ١٠٥ . يونية ١٩٤٥ ] .

أقصى سرعة = ٨٠٠٠٠	قدما في الثانية
الجواب :	الزمن المطلوب = ١١٠٥٢٤ ثانية
المسافة المطلوبة = ٧٦٩٣٩٤	قدما

(٥) يتحرك جسم حركة توافقية بسيطة تبعا للعلاقة :

$$x = a \sin(kt)$$

وفيهما  $k$  ،  $a$  ثابتان . أثبت أن العلاقة  $x$  ،  $y$  يمثلها قطع ناقص وأوجد السرعة عندما تكون  $(x = \frac{a}{2})$  . أوجد الزمن المنتقضى حتى تكون  $(x = -\frac{a}{2})$  وأوجد العجلة في الوضع الأخير [ اعدادى ١٠٥ . يولية سنة ١٩٥٢ ] .

$\frac{v^2}{a^2 k^2} + \frac{x^2}{a^2} = 1$	علاقة السرعة والمسافة :
$\frac{\sqrt{3}}{2} a k$	السرعة المطلوبة :
	الجواب :
$\frac{7\pi}{6k}$	الزمن المطلوب :
$\frac{1}{2} k^2 a$	العجلة المطلوبة :

(٦) يتحرك جسم في خط مستقيم بتقصير يتناسب عكسيا مع مربع المسافة :

$$f = - \frac{k}{x^2}$$

وكانت أحوال بداية الحركة هي :

$$x_0 = 20 \text{ metres, } v_0 = 10 \text{ m/sec.}$$

أوجد العلاقات  $(v, x)$ ,  $(x, t)$  إذا علمت أن الجسم انتهى إلى سكون على مسافة لانهائية . [إعدادى ١٠٥٠٠ . مايو سنة ١٩٥١]

<p>العلاقات المطلوبة هي :</p> <p style="text-align: right;">الجواب :</p> $v \sqrt{x} = 20 \sqrt{5} \& x^{3/2} = 10 \sqrt{5} (3t + 4)$
---

(٧) تناقص سرعة جسم متحرك في خط مستقيم من  $v_0$  إلى الصفر فيما للعلاقة :

$$v = v_0 - k x$$

وفيهما  $k$  ثابت . أوجد :

د ، المسافة والسرعة والتقصير بدلالة الزمن

د ، التقصير بدلالة المسافة .

أين ومتى يسكن الجسم . [إعدادى ١٠٥٠٠ . أكتوبر سنة ١٩٤٦]

$$\begin{aligned}
 x &= \frac{v_0}{k} (1 - e^{-kt}) \\
 v &= k v_0 e^{-kt} \quad \text{« أ »} \\
 -f &= k^2 v_0 e^{-kt} \\
 -f &= k^2 (v_0 - kt) \quad \text{« ب »}
 \end{aligned}$$

الجواب :

الجسيم يسكن بعد زمن لا نهائى وتكون المسافة

$$\left( \frac{v_0}{k} \right)$$

(٨) يتحرك جسم في خط مستقيم تبعاً للعلاقة الآتية بين السرعة والمسافة

$$v = v_0 + kx$$

وفيها  $v_0$  هي السرعة الابتدائية ،  $k$  ثابت . أوجد :

(١) العجلة بدلالة المسافة . (ب) العجلة بدلالة السرعة .

(ج) المسافة بدلالة الزمن . (د) السرعة بدلالة الزمن .

(هـ) العجلة بدلالة الزمن . [ اهدادى ٥ . ١ . يونية سنة ١٩٤٨ ]

المطلوب على الترتيب من اليسار إلى اليمين :

$$\begin{aligned}
 f &= k (v_0 + kv) , \\
 f &= k v , \quad x = \frac{v_0}{k} (e^{kt} - 1) \\
 v &= v_0 \cdot e^{kt} , \quad f = k v_0 e^{kt}
 \end{aligned}$$

الجواب :

(٩) يتحرك جسم في خط مستقيم تبعاً للعلاقة الآتية بين السرعة والمسافة :

$$v = v_0 \cdot e^{-x}$$

أوجد المعجلة بدلالة المسافة ثم بدلالة الزمن ثم أوجد كلا من المسافة والسرعة بدلالة الزمن . أوجد الزمن اللازم لقطع أول متر وثاني متر من مساره إذا علمت أن سرعته الابتدائية  $v_0$  قيمتها ١ متر في الثانية

[ إعدادى هـ . ١ يونيو سنة ١٩٥٤ ]

$$\left[ \begin{array}{l} \text{العلاقات المطلوبة على الترتيب من اليسار :} \\ f = -v_0 e^{-2x}, f = -\left(\frac{v_0}{v_0 + 1}\right)^2 \\ \text{الجواب : } x = \log_e(v_0 t + 1), v = v_0/(v_0 t + 1) \\ \text{الأزمنة المطلوبة هي : } ١٠٧١٨ \text{ ثانية ، } ٤٠٦٧٠ \text{ ثانية} \end{array} \right]$$

(١٠) يتحرك جسم في خط مستقيم تبعا للعلاقة الاتية بين المسافة والسرعة :

$$x = A \sqrt{v} - B$$

وفيها  $A, B$  ثابتان . وأحوال بداية الحركة كانت ( $t = 0, x = 0$ ) أوجد الزمن المنقضى حتى تبلغ السرعة ضعف قيمتها الابتدائية . أوجد

المعجلة بدلالة السرعة [ إعدادى هـ . ١ مايو سنة ١٩٥٦ ]

$$\left[ \begin{array}{l} \text{الجواب :} \\ \text{العلاقة المطلوبة هي } f = \frac{2}{A} v^{3/2} \\ \text{الزمن : } \frac{0.293 A^2}{B} \end{array} \right]$$

(١١) نقصت سرعة جسم متحرك في خط مستقيم من مترين في الثانية إلى

متر واحد في الثانية في مسافة قدرها نصف متر . فإذا كان التقصير إما :

١ ، ثابتا أو ٢ ، متناسبا مع السرعة

أوجد في كل من الحالتين ١ ، ٢ العلاقات الآتية :

السرعة بدلالة المسافة ثم السرعة بدلالة الزمن وأرسم منحنيات تمثل هذه

العلاقات [ أعدادى هـ ١٠ . سبتمبر سنة ١٩٤٤ ]

$$\left[ \begin{array}{l} \text{الجواب :} \\ v = \sqrt{4 - 6x} , v = 2 - 3t \quad (١) \\ y = 2(1 - x) , v = 2e^{2t} \quad (٢) \end{array} \right]$$

(١٢) بدأت سيارة الحركة في خط مستقيم بسرعة ١٨ كم في الساعة وأخذت

تزايد سرعتها تزايداً متناسباً مع المسافة المقطوعة إلى أن بلغت ٢٧ كم في الساعة

فقطعت السيارة بذلك مسافة ١٥٠ متراً . أوجد الزمن المنقضى في هذه الحركة

والعجلة في نهاية الفترة . ارسم المنحنيات الآتية لهذه الحركة :

$$(v, x), (f, x), (x, t)$$

[ أعدادى هـ ١٠ . سبتمبر سنة ١٩٥٥ ]

$$\left[ \begin{array}{l} \text{الزمن المطلوب} = ١٠.٩٨٦ \text{ ثانية} \\ \text{العجلة المطلوبة} = ٢٥٩٣٠ \text{ ك / ساعة} / \text{ساعة} \\ \text{الجواب :} \\ v = 18(20x + 1) , f = 6450(20x + 1) \\ \text{العلاقات :} \\ t = \frac{1}{300} \log_e(20x + 1) \end{array} \right]$$

(١٢) بدأ قطار حركته من سكون واكتسب سرعة قدرها ٧٢ كم في الساعة

بعد قطعه مسافة ٣ كم . وكانت العجلة ثابتة خلال الكيلو متر الأول ثم تزايدت

خطياً (Linearly) مع المسافة في الكيلو مترين الباقيين إلى ضعف قيمتها

الأصلية . ارسم المنحنيات (f, x), (v, x) . ارسم مناسج ومنها أوجد

زمن قطع المسافة كلها . [ أعدادى هـ ١٠ . يونيو سنة ١٩٤٤ ]

$$\left[ \begin{array}{l} \text{المجواب :} \\ \text{الزمن} = ٥٦ \text{ دقيقة .} \\ \text{العجلة الاصلية} = ٦٤٨ \text{ كم / ساعة / ساعة} \end{array} \right]$$

(١٤) بدأ قطار الحركة من محطة A بعجلة ابتدائية قدرها ٨ ر.م قدم في الثانية في الثانية وتناقصت هذه العجلة خطيا مع الزمن لمدة دقيقتين وصل القطار في نهايتها إلى سرعته الكاملة ثم سار بها بانتظام لدقيقتين أخريين . ثم استخدمت الفرامل فسار القطار بتقصير منتظم قدره ٥ ر.م قدم في الثانية<sup>٢</sup> إلى أن وقف في المحطة B ارسم المنحنى (٤,٤) ومنه استنتج بيانيا المنحنى (٧,٤) أو جمد السرعة القصوى والمسافة بين المحطتين .

$$\left[ \begin{array}{l} \text{المجواب :} \\ \text{السرعة القصوى} = ٤٨ \text{ في الثانية} \\ \text{والمسافة} = ٩٩٢٩ \text{ قدما} \end{array} \right]$$

(١٥) باستخدام وحدات مناسبة وجد أن المنحنى (٤,٤) لحركة قطار كهربائي هو ربع دائرة مركزها نقطة الأصل فإذا علمت أن العجلة الابتدائية ٥ ر.م قدم في الثانية وأن العجلة تنخفض إلى الصفر في مدة ٢٠ ثانية فأوجد السرعة والمسافة في نهاية هذه الفترة

$$\left[ \begin{array}{l} \text{المجواب :} \\ ٢٩٠٢٧ \text{ قدما في الثانية ،} \\ ٤٥٢ \text{ قدما} \end{array} \right]$$

(١٦) يتحرك جسيم في خط مستقيم بتقصير يتناسب مع مكعب سرعته (٧٥) أثبت صحة العلاقات الاتية لحركته :

$$v = v_0 / (1 + k x v_0) ; t = \left( \frac{1}{2} k x^2 + \frac{x}{v_0} \right)$$

وفيها  $v_0$  هي السرعة الابتدائية ،  $k$  ثابت

أجريت تجربة على بندقية فوجد أن سرعة انطلاق الرصاصة من فوهتها تبلغ ٢٤٠٠ قدما في الثانية وأن هذه السرعة انخفضت إلى ٢٣٥٠ قدما في الثانية بعد سيرها ١٠٠ ياردة أحسب الزمن اللازم لقطع ١٠٠٠ ياردة معتبرا أن التقصير الناشئ من مقاومة الهواء متناسب مع مكعب السرعة وأهمل عجلة الجاذبية الأرضية [الجواب : ١٠٣٨ ثانية]

(١٧) الجدول الآتي يعطى العلاقة بين العجلة والمسافة في حركة سيارة :

المسافة	صفر	١٠٠	٢٠٠	٤٠٠	٦٠٠	٨٠٠	١٠٠٠
(قدم)							

العجلة :	٢	١٠٧	١٠٤	٠٫١٥	٠٫٢	٠	صفر
(قدم / ث <sup>٢</sup> )							

ارسم منحنى العجلة مع المسافة ومنه استنتج بيانيا منحنى السرعة مع المسافة (١٧) قطع جسم مسافة متر واحد في ثانية واحدة مبتدئا من سكون ومنتبيا إلى سكون أثبت أن عجلته لا بد أن تبلغ القيمة ٤ متر في الثانية في لحظة ما من حركته . ارشاد : استخدم الطريقة البيانية .

(١٩) يتحرك جسم في خط مستقيم تبعا للعلاقة الآتية بين السرعة والزمن والمسافة :

$$v = (1 + x^2)t$$

أوجد المسافة  $x$  بدلالة الزمن  $t$  إذا علمت أن  $(x = 0)$  عندما تكون

$$(t = 0)$$

$$\left[ x = \tan \frac{t^2}{2} \text{ : الجواب} \right]$$