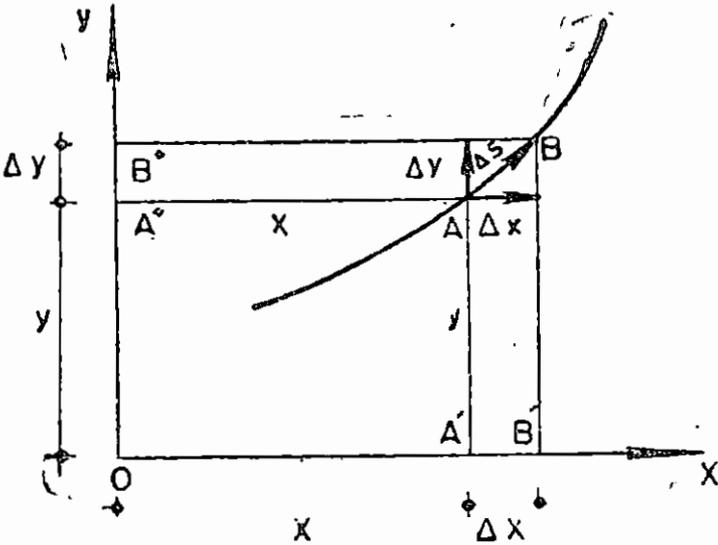


الباب الرابع

الحركة المستوية — الطريقة الكرتيزية

بند ٢٨ - الموضع والسرعة والتسارع :

لحركة الجسم في مستوى درجتا حرية هما الاحداثيان اللذان لتحديد موضعه كالأحداثي الأفقي x والرأسي y . عند استعمال الاحداثيات الكرتيزية وإذا تحرك جسم على منحنى مستوى تحركه بما لذلك ممسقا على المحورين الكرتيزيين (x, y) بحيث يكون كل من هذين الاحداثيين دالة في الزمن t على الصورة العامة :



شكل (٨)

$$\left. \begin{aligned} x &= \phi(t) \\ y &= \psi(t) \end{aligned} \right\} \dots \dots (1)$$

وكل من المعادلتين (1) تعبر عن حركة جسم في خط مستقيم وبذا يمكن اعتبار حركة الجسم على منحنى مستوى محصلة لحركتين على مستقيمين هما محوروا الاحداثيات .

وإذا انتقل الجسم من نقطة ما A في مساره الى نقطة قريبة B فإن محصلة انتقاله على المنحنى التقصير AB هو المتجه AB ومقداره Δs وينتقل تبعاً لذلك مسقطاه الأفقي والرأسي انتقالين صغيرين Δx , Δy على الترتيب والسرعة المتوسطة لقطع المسافة AB هي $\frac{\Delta s}{\Delta t}$ ومركباتها الأفقية والرأسية هما

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

ولإيجاد سرعة الجسم عند A نؤخذ نهاية المقادير السالفة عندما تقترب Δt من الصفر وفي هذه الحالة يقترب الوتر AB شيئاً فشيئاً من المساس عند A وتعطى السالفة (2) السرعة عند A وهي ماسة للمسار عندها :

$$v = \frac{ds}{dt} = \dot{s} \quad \text{--- (2)}$$

ومركباتها في الاتجاهين الأفقي والرأسي هما :

$$v_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x} \text{ , } v_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y} \quad \text{--- (3)}$$

وإذا عرفت العجلة بأنها معدل تغير السرعة فينتج تبعاً لما سبق مركبات العجلة الكرتيزيانية :

$$f_x = \frac{d}{dt} v_x = \ddot{x} \text{ , } f_y = \frac{d}{dt} v_y = \ddot{y} \quad \text{... (4)}$$

وبذا يكون مقدار

المجالة المحصلة :

$$f = \sqrt{\ddot{x}^2 + \ddot{y}^2}$$

وميلها على الأفقي :

$$\tan^{-1} \left(\frac{\ddot{y}}{\ddot{x}} \right)$$



(أ)

وخالصة القول أن

الحركة المستوية هي

محصلة حركتين في خطين

مستقيمين هما محورا

الاحداثيات كما يتضح من

المعادلات (1)، (3)،

(4) ويمكن علاج كل من

هاتين الحركتين علاجا

مستقلا كما سبق في الباب

أ - مركبات السرعة ب = مركبات المجلة

الثالث ثم تركيب النتائج للحصول على محصلة سرعة أو عجلة الجسم في أى لحظة .

كما يمكن الحصول على المعادلة الكرتيزية للمسار إذا اعتبرنا أن المعادلتين (1) هما معادلتان بارامتريتان له وفيها t هو البارامتر بحيث لو حذف بينها لتتجت المعادلة الكرتيزية للمسار .

والطريقة الكرتيزية تيسر حل الحالات التي تتخذ فيها عجلة الحركة اتجاها

ثابتا كحركة المندوفت بالزرب من سطح الارض مثلا .

بند ٢٩ - حركة المندوفات :

تتحرك المندوفات قريبا من سطح الارض بجهة ثابتة g تتجه رأسيا إلى أسفل وعلايه يمكن كتابة العلاقاتين الآتيتين لهذه الحركة :

$$\ddot{x} = 0 , \ddot{y} = -g \quad \dots \dots (5)$$

وفيهما إشارة g سالبة لأنها رأسية إلى أسفل أى ضد اتجاه $(+y)$. بتكامل العلاقاتين (5) بالنسبة الزمن ينتج :

$$\dot{x} = A , \dot{y} = -gt + B$$

وفيهما A, B ثابتا تكامل تعيينهما القيم الابتدائية لمركبات السرعة . فاذا قذف الجسم من نقطة الاصل بسرعة قذف v_0 تميل α على الافقى نتج أن :

$$v_0 \cos \alpha = A , v_0 \sin \alpha = B$$

وعليه

$$\dot{x} = v_0 \cos \alpha , \dot{y} = v_0 \sin \alpha - gt \quad \dots \dots (6)$$

بتكامل العلاقاتين (6) مرة أخرى بالنسبة الزمن وإيجاد ثابتي التكامل بتعويض الموضع الابتدائي كما سبق ينتج أن

$$x = (v_0 \cos \alpha) \cdot t , y = (v_0 \sin \alpha) t - \frac{1}{2} gt^2 \quad \dots (7)$$

والمعادتان (7) هما المعادلتان البارامتريتان لمسار وبخذف t بينها نحصل على معادته الكرتيزية الآتية :

$$y = x \tan \alpha - \frac{g x^2 (1 + \tan^2 \alpha)}{2 v_0^2} \dots \dots (8)$$

وهي تمثل قطعاً مكافئاً محوره رأسى ومقلوب إلى أسفل ويمر بنقطة الاصل وسيأتى تفصيل أشمل لحركة المقذوفات فى باب مستقل عند الكلام على ديناميكيا الجسم .

بند ٣٠ - حركة جسيم على دائرة بسرعة منتظمة :

إذا تحرك جسيم على دائرة كان لحركته درجة حرية واحدة إذ أن موضعه يتعين بزاوية ميل نصف القطر الواصل بين موضع الجسيم ومركز الدائرة ويرمز لهذه الزاوية بالرمز θ والزاوية التى يقطعها نصف القطر بين موضعين للجسيم بالانتقال الزاوى .

ويسمى معدل تغير الانتقال الزاوى θ بالسرعة الزاوية للجسيم ويرمز لها بالرمز ω ($\omega = \dot{\theta}$) كما يسمى معدل تغير السرعة الزاوية بالعمالة الزاوية ويرمز لها بالرمز $\dot{\omega}$ ($\dot{\omega} = \ddot{\theta}$) .

وإذا تحرك جسيم على دائرة بسرعة زاوية منتظمة قدرها ω فإن موضعه θ عند أى لحظة t يتعين بالعلاقة الآتية :

$$\theta = \omega t + \epsilon \dots \dots (9)$$

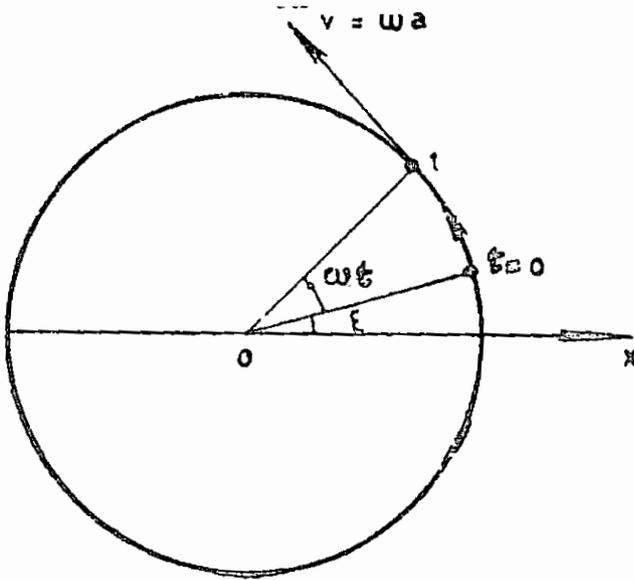
وفى ϵ هي زاوية الابتداه (شبر ١) .

وبتفاضل المعادلة (9) نحصل على السرعة الزاوية

$$\dot{\theta} = \omega \dots \dots (10)$$

وترتبط سرعة الجسم v على الدائرة بسرعتها الزاوية بالعلاقة :

$$v = \omega a \quad \dots \dots (11)$$



شكل (١٠)

وفيها a هي نصف قطر الدائرة وذلك لأن قوس الدائرة يساوى حاصل ضرب الزاوية المقابلة له باستدير الدائرى في نصف قطر الدائرة .

وبتفاضل العلاقة (11) بالنسبة للزمن نجد أن العجلة المماسية صفرا .

وبالطريقة الكرتيزية تعبر العلاقاتان الآتيتان عن موضع الجسم شكل (١٠)

$$\left. \begin{aligned} x &= a \cos (\omega t + \epsilon) \\ y &= a \sin (\omega t + \epsilon) \end{aligned} \right\} \dots \dots (12)$$

ومركبات السرعة تنتج من تفاضلها بالنسبة للزمن :

$$\left. \begin{aligned} \dot{x} &= -\omega a \sin (\omega t + \epsilon) \\ \dot{y} &= \omega a \cos (\omega t + \epsilon) \end{aligned} \right\} \dots \dots (13)$$

وبتربيع العلاقة بين (13) نحصل على مقدار عملة السرعة

$$v = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} = \omega a$$

وأما اتجاهها فتعطيه الكمية

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{\dot{y}}{\dot{x}} \right) = \tan^{-1} \left(-\cot(\omega t + e) \right)$$

$$\therefore \tan \theta = -\cot(\omega t + e)$$

والنتيجة الاخيرة تفيد تمامًا السرعة على نصف القطر الواصل من الجسم إلى الدائرة أى أن السرعة مماسة للسمار .

بتفاضل المعادلتين (13) بالنسبة للزمن نحصل على مركبات العجلة :

$$\left. \begin{aligned} \ddot{x} &= -\omega^2 a \cos(\omega t + e) = -\omega^2 x \\ \ddot{y} &= -\omega^2 a \sin(\omega t + e) = -\omega^2 y \end{aligned} \right\} \dots \dots (14)$$

وبالتربيع والجمع نحصل على مقدار العجلة

$$\sqrt{\ddot{y}^2 + \ddot{x}^2} = \omega^2 a$$

وأما اتجاهها فتعطيه الكمية

$$\theta' = \tan^{-1} \left(\frac{\ddot{y}}{\ddot{x}} \right) = \tan^{-1} \left(\tan(\omega t + e) \right)$$

$$\therefore \tan \theta' = \tan(\omega t + e)$$

وهذا يفيد أن اتجاه العجلة هو نحو مركز الدائرة

بند ٣١ - حركة جسيم على دائرة بعجلة منتظمة α :
في هذه الحالة نكتب :

$$\ddot{\theta} = \frac{d\dot{\theta}}{dt} = \alpha \quad \dots \quad (15)$$

بضرب كل من الطرفين في dt وتكاملها نحصل على

$$\dot{\theta} = \alpha t + A$$

وفيها A ثابت تكامل يعينه السرعة الزاوية الابتدائية $\dot{\theta}_0$

$$\therefore \dot{\theta} = \alpha t + \dot{\theta}_0 \quad \dots \quad (16)$$

بتكامل العلاقة (16) بالنسبة للزمن نحصل على

$$\theta = \frac{1}{2} \alpha t^2 + \dot{\theta}_0 \cdot t + B$$

وفيها B ثابت تكامل يعينه الموضع الابتدائي e :

$$\theta = \frac{1}{2} \alpha t^2 + \dot{\theta}_0 \cdot t + e \quad \dots \quad (17)$$

بند ٣٢ - حركة توافقية على ققطع ناقص : (Elliptic harmonic motion)

يمكن تعريف هذه الحركة بأنها مسقط لحركة جسيم يدور بانتظام على دائرة
مساعدة لقطع ناقص إذا أسقطت هذه الحركة على القطع الناقص نفسه (شكل ١١)
لفرض أن الجسيم بدأ من A وأن سرعة الزاوية المنتظمة ω فبعد زمن t
يحتل الجسيم المتحرك على الدائرة النقطة B ذات الاحداثيات .

$$x = a \cos (\omega t) \quad y = a \sin (\omega t)$$

$$\left. \begin{aligned} \dot{x} &= -\omega a \sin(\omega t) \\ \dot{y} &= +\omega b \cos(\omega t) \end{aligned} \right\} \dots \dots (20)$$

بتفاضل المعادلتين (20) بالنسبة للزمن نحصل على مركبتى المعجلة هلى الوجه الآنى :

$$\left. \begin{aligned} \ddot{x} &= -\omega^2 a \cos(\omega t) = -\omega^2 x \\ \ddot{y} &= -\omega^2 b \sin(\omega t) = -\omega^2 y \end{aligned} \right\} \dots \dots (21)$$

والمعادلة الأولى من (21) تمثل حركة توافقية بسيطة هلى المحور الأفقى صحتها a وزمنها $(\frac{2\pi}{\omega})$. بينما تمثل المعادلة الثانية من (21) حركة توافقية بسيطة هلى المحور الرأسى بسعة b مختلفة عن الأولى ويزمن دورى مساو لزمن الأولى ومن هذا يتضح أن الحركة التوافقية هلى قطع ناقص هلى مجموع حركتى توافقيتين بسيطتين كما تقدم

بجمع مركبات المعجلة نحصل على المحصلة .

$$r = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} = \sqrt{\omega^4 x^2 + \omega^4 y^2} = \omega^2 r \dots \dots (22)$$

وميلها :

$$\tan^{-1} \left(\frac{\ddot{y}}{\ddot{x}} \right) = \theta \dots \dots (23)$$

أى أنها متجهه نحو مركز الدائرة شكل (١١) كما يتبين من الإشارات السالبة فى المعادلتين (21)

ويمكن إتخاذ هذه العجلة المركزية المتناسبة مع البعد عن المركز الثابت 0 أساساً آخر لتعريف الحركة التوافقية على قطع ناقص . ونشأ مثل هذه العجلة على الجسيمات من أمر شد زنبك أو خيط مرن لها كما سيأتى عند الكلام على ديناميكا الجسيم (باب الحركة الاهتزازية)

الحركة الأرائضية

بند ٣٣ - فهم نتائج الحركة المستوية على الحركة الفراغية بالأحداثيات الكرتيزية .

يتعين موضع جسيم في الفراغ بأحداثياته الثلاثة (x , y , z) بالنسبة لمحاور الثلاثة لمنقمة في نقطة أصل ومتعامدة . وبذا يمكن فهم نتائج السرعة والعجلة في حالة الحركة المستوية على الحركة الفراغية بإسقاط الأخيرة على ثلاثة محاور متعامدة (x , y , z) بدلا من اثنين في حالة الحركة المستوية ، وقياساً على اتصالات 3 ، 4 نجد أن مركبات السرعة الثلاثة في اتجاه المحاور هي :

$$v_x = \dot{x} ; v_y = \dot{y} ; v_z = \dot{z} \quad \dots \dots \dots (24)$$

ومقدار محصلتها هو : $v = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2}$

وجيوب تمام ميلها على محاور الاحداثيات المتعامدة هي $(\frac{\dot{x}}{v}, \frac{\dot{y}}{v}, \frac{\dot{z}}{v})$

على الترتيب

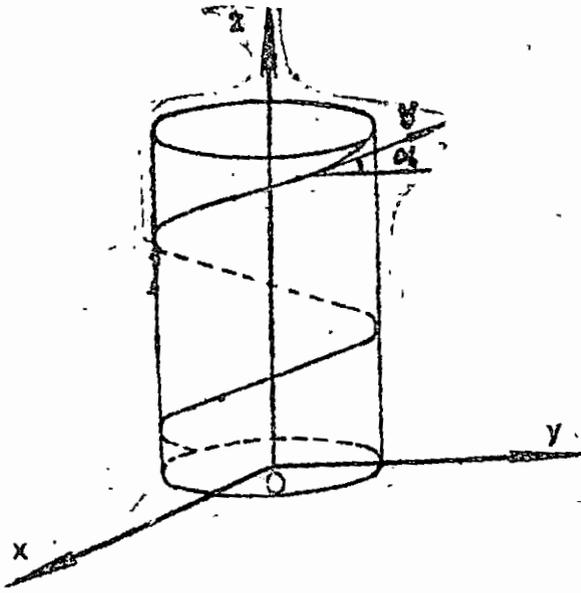
وكذلك مركبات العجلة :

$$f_x = \ddot{x}, f_y = \ddot{y}; f_z = \ddot{z} \dots \dots (25)$$

و مقدار محصلتها هو $f = \sqrt{\ddot{x}^2 + \ddot{y}^2 + \ddot{z}^2}$

وجيوب تمام ميلها على محاور الاحداثيات المتعامدة هي $(\frac{\ddot{x}}{f}, \frac{\ddot{y}}{f}, \frac{\ddot{z}}{f})$

مثال : يتحرك جسم بسرعة منتظمة v على لولب اسطواناني رأسي ميل بمماسه α على المستوى الافقى ونصف قطره a . أوجد معادلة حركته .



شكل (١٢)

باسقاط السرعة على المحور الرأسى z وعلى المستوى الافقى (x, y)
فحصل على ما يلي :

مركبة السرعة فى اتجاه z هي

$$v_x = V \sin \alpha$$

وهي كمية ثابتة ولذا تنعدم مركبة العجلة في الاتجاه x .

ومركبة السرعة في المستوى الأفقي هي $(V \cos \alpha)$ وهي مماسة لمسقط

اللولب على المستوى الأفقي.

ولما كان هذا المسقط دائرة بنصف قطر a وحركة مسقط الجسم عليها

بسرعة منتظمة $(V \cos \alpha)$ فإن عجلة الجسم الكلية تكون :

$$\frac{V^2 \cos^2 \alpha}{a}$$

وهي أفقية ومتجهة نحو محور اللولب.

الحركة الفراغية بطريقة المتجهات

بند ٣٤ - موضع الجسم وانتقاله :

يمكن تعيين الموضع A لجسم بواسطة المتجه \overline{OA} بدلا من الاحداثيات

الكرتيزية الثلاثة (x, y, z) ويسمى المتجه \overline{OA} بمتجه الموضع ويرمز له

بالرمز r ويعينه في الفراغ ٣ مقادير قياسية هي احداثيات النقطة A .

إذا انتقل جسم من موضع A في مساره إلى موضع آخر B عبر عن ذلك

بالمتجه \overline{AB} وهو محصلة انتقال الجسم على القوس AB بانتقاله من النقطة A إلى

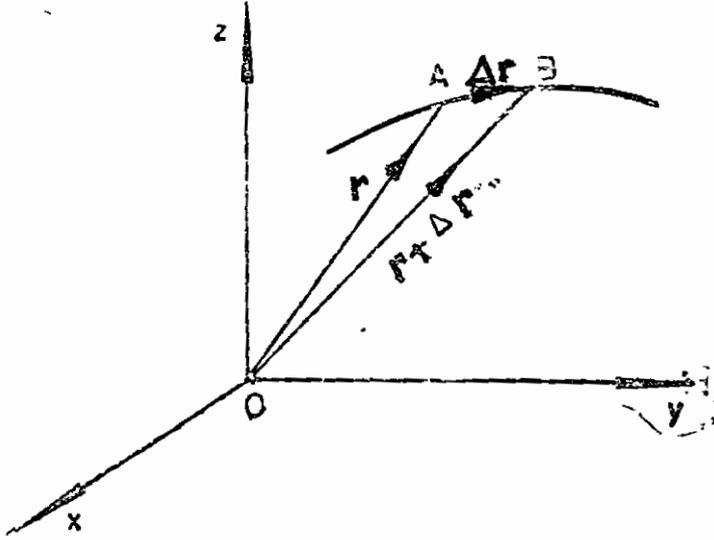
النقطة B (شكل ١٣). ويسمى المتجه \overline{AB} بمتجه الانتقال (displacement)

(vector) وهو يساوي فرق متجهي الموضع للنقطتين B, A كما يتضح من المثلث

OAB (شكل ١٣). أي أن :

$$d_{\overline{AB}} = \overline{OB} - \overline{OA}$$

$$d_{AB} = r_B - r_A \dots \dots (20) \quad \text{أو}$$



شكل (١٣)

بند ٣٥ = السرعة :

إذا انتقل جسيم انتقالاً صغيراً ($\overline{AB} = \Delta r$) في زمن قدره Δt (شكل ١٣) كان متوسط سرعته في هذا الانتقال مساوياً $\frac{\Delta r}{\Delta t}$ وبأخذ نهاية هذا المقدار عندما تقترب Δt من الصفر وبالتالي تقترب B من A قرباً متناهياً نحصل على السرعة عند A على الصورة الاتجاهية الآتية :

$$v = \frac{dr}{dt} \dots \dots (27)$$

أى أن متجهة السرعة هو المعدل الزمني لتغير متجهه التوضع . والوضع النهائي للوتر AB عند اقتراب B من A هو المماس لمنحنى المسار عند A . وعلى

هذا فالسرعة دائما موازية لمسار الجسم :

والمعادلة الاتجاهية (27) تعطى عند تحليل طرفيها في الاتجاهات الكرتيزية الثلاثة (x , y , z) مركبات السرعة في هذه الاتجاهات :

$$v_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x} ; v_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y} ; v_z = \frac{dz}{dt} = \dot{z}$$

وهي نفس النتائج المعطاة بالمعادلات (24) وعلى هذا فتعتبر طريقة المتجهات بمثابة طريقة الإختزال في الكتابة إذ أنها تجمع ثلاث علاقات تحليلية في علاقة اتجاهية واحدة تشتق منها العلاقات الأولى بالتحليل في الاتجاهات الكرتيزية

بند ٣٦ = المعجلة

تعرف a الجسم في حركة a بانها المعدل الزمني لتغير سرعته

وعلى الصورة الاتجاهية السابقة في بند (٣٥) تكون المعجلة تبعاً لهذا التعريف :

$$a = \frac{dv}{dt} \quad \dots \dots (23)$$

وبتحليلها في الاتجاهات الكرتيزية الثلاثة نحصل على صور المركبات :

$$a_x = \frac{dv_x}{dt} = \ddot{x} ; a_y = \frac{dv_y}{dt} = \ddot{y} ; a_z = \frac{dv_z}{dt} = \ddot{z}$$

وهي نفس النتائج المعطاة بالمعادلات (25) وعليه فالعلاقة الاتجاهية (28) تحل محل ثلاث علاقات تحليلية .

بنفس ٣٧ - منحصر الجسمين :

يمكن التعبير عن موضع الجسمين r بدلالة الزمن t بمعادلة اتجاهية ثوابتها كميات متجهة على الصورة :

$$r = \phi (a , b , \dots t) \quad \dots \dots (29)$$

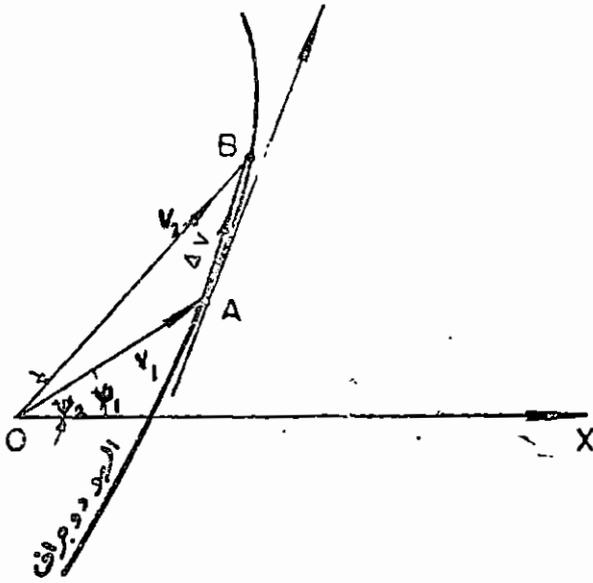
وفيها a, b متجهات ثابتة من طائفة وحدة المعادلة الاتجاهية يمكن اعتبارها معادلة المسار وبمحلها في الاتجاهات الكرتيزية نحصل على المعادلات البارامترية للمسار. وبمخذف البارامتر t بين المعادلات الأخيرة نحصل على المعادلة الكرتيزية للمسار.

كما أن تفاضل المادة (29) بالنسبة الزمن يعطى دالة متجهه السرعة والعجلة كما سبق شرحه .

بنفس ٣٨ - هودوجراف الحركة :

هو المثل الهندسي لنهايات متجهسات السرعة إذا رسمت جميعها من نقطة الاصل O في اللحظات المتتالية لحركة الجسمين . فلو رسم من O مواز ومساو لكل من سرع الجسمين v_1, v_2, \dots عند نقط متتالية من المسار A, B, \dots فإن نهاياتها A', B', \dots تقع على هودوجراف الحركة . من ذلك نستنتج أن لكل نقطة على المسار نظير على الهودوجراف يعينه متجه السرعة كتجهه موضع. والعلاقة بين مقدار السرعة v وميلها ψ تعتبر معادلة قطبية للهودوجراف في حالة الحركة المستوية .

ولما كان المتجه $\overline{A'B'}$ شكل (١٤) يمثل التغير Δv في متجه السرعة ونهاية المتجه $(\frac{\Delta v}{\Delta t})$ عندما تقرب Δt من الصفر ستكون مماسة للهودوجراف



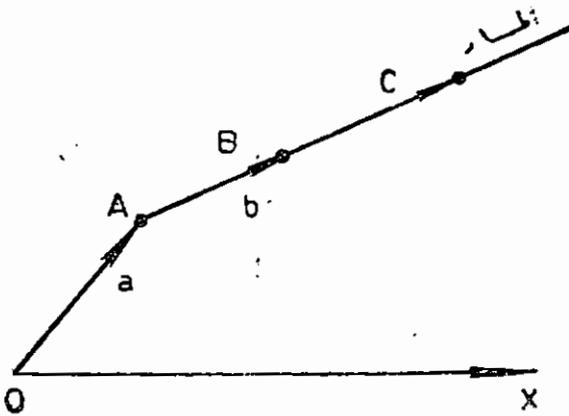
شكل (١٤)

عند A' فن ذلك نستنتج أن عجلة الحركة عند نقطة A من المسار تكون

عمارة للهوروجراف عند نظيرتها A' .

مسألة (١). دالة متجه الوضع لحركة جسم هي

$$r = a + b t \quad \dots \dots (30)$$



شكل (١٥)

وفيهما a ، b متجهان معلومان . أوجد مسار الجسم وسرعته وهبطته .

نفرض أن المتجه a يمثل \overline{OA} والمتجه b يمثل \overline{AB} . باعطاء الزمن t المقادير صفر ، ١ ، ٢ ، ... في المعادلة (30) نجد أن الجسم يحتل النقط A ، B ، C ، ... في الأزمنة المذكورة على الترتيب . وعليه فيمكن القول أن مسار الجسم هو ABC (شكل ١٥)

بمفاضلة المعادلة (30) بالنسبة للزمن نحصل على دالة السرعة

$$v = \frac{dr}{dt} = b \quad \dots \dots (31)$$

ومنها نستنتج أن سرعة الجسم هي المتجه b في الاتجاه AB ، كما أن المتجه a يمثل وضعه الابتدائي

بمفاضلة المعادلة (31) بالنسبة للزمن نحصل على دالة العجلة :

$$f = \frac{dv}{dt} = 0$$

وعلى هذا فالحركة المهبطاه عبارة عن حركة جسم في خط مستقيم AB بسرعة منتظمة قدرها b .

ويمكن بتحليل المعادلة (30) في الاتجاهين الأفقي والرأسي الحصول على معادلات المسار البارامترية .

$$\left. \begin{aligned} x &= a' + b' t \\ y &= a'' + b'' t \end{aligned} \right\} \dots \dots (32)$$

وفيهما $(a'$ ، $b')$ هما المركبتان الأفقيتان ، $(a''$ ، $b'')$ هما المركبتان الرأسيتان

للتجهين (b, a) . بحذف ϵ بين المعادلتين (32) نحصل على المعادلة
المكترتزية للمسار :

$$y = a' + \frac{b''}{b'}(x - a')$$

وهي تمثل خطاً مستقيماً .

خلاصة الباب الرابع

(١) - في الحركة المستوية لجسيم بالطريقة المكترتزية يتمين موضعه
بمعلومية احدائيه (x, y) كدوال في الزمن t . وتعرف هاتان العلاقاتان بالمعادلتين
البارامتريتين للمسار .

ب - ولسرعة الجسيم في أى نقطة من مساره مركبتان في الاتجاهين (y, x)
هما \dot{y} , \dot{x} على الترتيب . والسرعة المحصلة مماسة لمنحنى المسار دائماً .

ج - والمجلة الجسيم في أى نقطة من مساره مركبتان في الاتجاهين y, x
هما \ddot{y} , \ddot{x} والمجلة المحصلة ليست على العموم مماسة لمنحنى المسار كما في
حالة السرعة .

(٢) - قياساً على ما سبق يكون للجسيم المتحرك حركة فراغية عامة
مركبات سرعة $(\dot{x}, \dot{y}, \dot{z})$ في اتجاه المحاور (x, y, z) على الترتيب .
والسرعة كذلك مماسة للمسار دائماً .

ب - ويكون له مركبات عجلة $(\ddot{x}, \ddot{y}, \ddot{z})$ في اتجاه المحاور (x, y, z)
والمجلة ليست مماسة لمنحنى المسار على وجه العموم .

٣) يمكن جمع النتائج الكرتيزية السابقة في صورة مختصرة إذا استعملنا طريقة المتجهات .

أ - يعبر عن موضع جسيم بمتجه الموضع r ويعبر عن حركة الجسيم بالمعادلة الاتجاهية : $r = \phi(t)$

ب - تعرف سرعة جسيم بمعدل تغير متجه الموضع r أي أن :

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

ج - تعرف عجلة جسيم بمعدل تغير متجه السرعة v أي أن :

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2r}{dt^2}$$

٤) نستخدم الطريقة الكرتيزية لدراسة الحركة الحرة للجسيم متأثر بعجلات ثابتة الاتجاه مثلا .

تساوين

(١) المعادلتان البارامترتان للحركة المستوية اجسيم هما :

$$x = 5t \quad ; \quad y = 20 - 5t^2$$

وفيهما t هي الزمن بالثانية ، (x, y) إحداثيات موضع الجسيم بالمتر أوجد معادلة المسار وأرسمه . أوجد سرعة الجسيم عند بدء الحركة وعند التقاء الجسيم بمحور x أوجد عجلة الجسيم [إعدادي هـ . ١٠ . يولية سنة ١٩٤٧]

$$\left[\begin{array}{l} y = 20 - \frac{x^2}{5}; v_0 = 5 \text{ m/sec.} \\ \sqrt{425}, f = \text{m/sec}^2 \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٢) المعادلتان البارامترتان للحركة المستوية لجسيم هما:

$$x = a \cos(ct); y = b \sin(ct)$$

وفيها. (a, b, c) ثوابت معلومة. أوجد المعادلة الكرتيزية لل مسار. أوجد سرعة عجلة الجسيم مقداراً واتجاهاً عندما تكون:

$$x = 0, x = a; x = \frac{a}{2}$$

أثبت أن عجلة الجسيم تتجه دائماً نحو نقطة الأصل.

[أعدادى هـ ١٠٠٠ يونيو سنة ١٩٤٥]

$$\left[\begin{array}{l} \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1; ac, bc, \frac{c}{2} \sqrt{3a^2 + b^2} \\ b^2 c^2, a^2 c^2, \frac{c^2}{2} \sqrt{a^2 + 3b^2} \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٣) يتحرك جسيم على القطع المكافئ ($y = 2x^2$) حيث كل من y, x بالقدم. والمركبة الأفقية لسرعته ثابتة وتساوى قدماً واحداً في الثانية. أوجد عجلة الجسيم في المقدار والاتجاه. ثم أوجد سرعته مقداراً واتجاهاً عندما يكون

الأحداثى الرأسى له ٨ أقدام [أعدادى هـ ١٠٠٠ سبتمبر سنة ١٩٤٨]

$$\left[\begin{array}{l} f = 4 \text{ ft/sec}^2, v = \sqrt{65} \text{ ft/sec} \end{array} \right. \quad \text{الجواب}$$

(٤) يتحرك مقذوف تحت عجلة الجاذبية ($g = 32 \text{ ft/sec}^2$) على

قطع مكافئ، معادلته :

$$y = \frac{3}{4}x - \frac{x^2}{64}$$

وفيها x , y بالقدم . أوجد مقدار واتجاه سرعته الابتدائية . أوجد أقصى ارتفاع للقذيفة ومداهما على محور x وزمن وصولها إليه .

[اعدادى ١٠٥ . يولية سنة ١٩٥٢]

$$\left[\begin{array}{l} (v = 40 \text{ ft/sec} , \tan \alpha = \frac{3}{4} \\ 9 \text{ ft} , 48 \text{ ft} , 1.5 \text{ sec} \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٥) المعادلتان البارامتريتان للحركة المستوية لجسيم هما

$$x = 20t - 3t^2 , \quad y = 16t - 4t^2$$

وفيها x , y بالقدم ، t بالثانية . أو- د عجلة الحركة وأقصى ارتفاع للجسيم فوق محور x وسرعته في هذا الموضع متى وأين يقع الجسيم على المحور الأفقى

[اعدادى ١٥ . سبتمبر سنة ١٩٥٠]

$$\left[\begin{array}{l} (\ddot{x} = -6 , \ddot{y} = -8 \text{ ft/sec}^2) ; \\ 16 \text{ ft} , 8 \text{ ft/sec} , 4 \text{ sec} , 32 \text{ ft} \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٦) أطلق مقذوف أفقياً بسرعة ١٢٠ قدماً في الثانية . أوجد موضعه وسرعته بعد مضي t ثوان . أوجد معادلة مساره

[اعدادى ١٠٥ . سبتمبر سنة ١٩٤٥]

$$\left[\begin{array}{l} (600, -400 \text{ ft}) \\ (\dot{x} = 120, \dot{y} = -160 \text{ ft/sec}), \\ y = -\frac{x^2}{900} \end{array} \right. \quad \text{الجواب:}$$

(٧) يتحرك جسيم على دائرة نصف قطرها ٢ قدم بعجلة مماسة ثابتة مقدارها ١ قدم في الثانية في الثانية ومبتدئاً من سكون عند نقطة A على الدائرة أوجد سرعته عند هودته للنقطة A والزمن اللازم لذلك . أوجد محصلة عجلته في المقدار والاتجاه عند هودته للنقطة A .

[إعداى هـ ١٠ . نوفمبر سنة ١٩٤٦]

$$\left[\begin{array}{l} v_A = 2\sqrt{2\pi} \text{ ft/sec}, \\ t_A = 2\sqrt{2\pi} \text{ sec}, \\ (g_t = 1, f_R = 4\pi \text{ ft/sec}^2) \end{array} \right. \quad \text{الجواب:}$$

(٨) يتحرك جسيم في دائرة نصف قطرها ٢٠ سم بعجلة زاوية منتظمة قدرها $(\pi \text{ rad/sec}^2)$. أوجد سرعته وعجلته في المقدار والاتجاه عندما يقطع ربع محيط الدائرة ونصف وثلاثة أرباعه والمحيط الكامل وكذا الزمن اللازم لقطع هذه المسافات على الترتيب .

[إعداى هـ ١٠ . سبتمبر سنة ١٩٤٧]

$$\left[\begin{array}{l} v = 20\pi, 20\pi\sqrt{2}, 20\pi\sqrt{3} \\ 40\pi \text{ cm/sec} \\ f_R = 20\pi^2, 40\pi^2, 60\pi^2, 80\pi^2 \text{ cm/sec}^2 \\ t = 1, \sqrt{2}, \sqrt{3}, 2 \text{ sec} \end{array} \right. \quad \text{الجواب:}$$

(٩) يتحرك جسيم مبتدئاً من نقطة الأصل على مسار معادلته :

$$y = a \sin (p x)$$

وفيها $p \cdot a$ ثابتان وكانت سرعته الأفقية ثابتة ومقدارها u . أوجد معادلة

الجسيم بدلالة الزمن t وبدلالة y . ما أقصى قيمة للمجلة وأين تحدث

[إعداى هـ . ١٠ . سبتمبر سنة ١٩٤٤]

$$\left[\begin{array}{l} \ddot{x} = 0 ; \ddot{y} = -a p^2 u^2 \sin (p u t) \\ \qquad \qquad \qquad = -p^2 u^2 \cdot y \\ \ddot{y}_{\max} = -p^2 u^2 a , y = a \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(١٠) بدأ جسيم حركته من سكون عند (a, b) على مسار شكله قطع

مكافئ معادلته $(y^2 = \frac{b^2}{a} x)$ وكانت المركبة الرأسية للمجلة معطاة :

$$\ddot{y} = -k^2 \cdot y$$

أوجد المركبة الأفقية للمجلة كدالة في x ثم أوجد x, y, v كدوال في الزمن t صف الحركة عموماً وأوجد الفترة الزمنية بين نقطتي سكون على المسار .

[إعداى هـ . ١٠ . مايو سنة ١٩٥٦]

$$\left[\begin{array}{l} \ddot{x} = -4k^2 x + 2k^2 a , \\ \dot{x} = -2k a \sin 2kt , \dot{y} = -kb \sin kt \\ (x = a \cos^2 kt , y = b \cos kt) \\ \text{الحركة عبارة عن ذبذبة على قطع مكافئ . بين} \\ \text{القطبتين } (a, b) , (a, -b) \\ \text{والزمن المطلوب} \\ \frac{\pi}{k} \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(١١) مركبتا العجلة لحركة جسيم في مستوى تعطيهما العلاقاتان :

$$\ddot{x} = k^2 x , \ddot{y} = k^2 y$$

وفيهما k ثابت وأحوال بداية الحركة هي :

$$t = 0 ; (x = a , y = a) , (\dot{x}_0 = k a , \dot{y}_0 = -k a)$$

أوجد مسار الحركة بالصورة البارامترية والصورة الكرتيزية . أوجد السرعة v بدلالة المسافة r من مركز الاحداثيات وأثبت أن المساحة التي يقطعها متجه الموضع r في وحدة الزمن ثابتة .

[إعدادى هـ ١ . يونيه سنة ١٩٥٧]

$$\left[\begin{array}{l} \left\{ \begin{array}{l} x = a (\cosh k t + \sinh k t) \\ y = a (\cosh k t - \sinh k t) \end{array} \right. \\ \text{الصورة الكرتيزية للمسار } (xy = a^2) \\ \text{وهو قطع زائد . السرعة } (v = k r) \end{array} \right. \text{ : الجواب}$$

(١٢) تنزلق حلقة صغيرة تحت تأثير رزنها على لولب أملس محوره رأسى ونصف قطره a ويميل بماسه على المستوى الافقى α أوجد سرعة الحلقة مقداراً واتجاهاً بعد نزولها خطوة واحدة من خطوات اللولب .

$$\left[v = \sqrt{2 \pi g a \tan \alpha} \right. \text{ : الجواب}$$

(١٣) دالة متجه الموضع لحركة جسيم هي

$$r = a + bt + ct^2$$

وفيهما c, b, a متجهات معلومة ، t هي الزمن . أوجد مسار الجسم ودوال سرعته وعجلته ثم صف حركته بوجه عام وأوجد هودجراف الحركة .

$$\left[\begin{array}{l} \text{مسار الجسم قطع مكافئ . } f = zc . \quad v = b + 2ct \\ \text{الجواب : يتحرك الجسم حركة حرة تحت عجلة ثابتة المقدار والاتجاه } zc \\ \text{هو دجراف الحركة خط مستقيم مصادفته } v = b + 2ct \end{array} \right]$$