

الباب الخامس

الاحداثيات الطبيعية — الاحداثيات القطبية

بند ٣٩ - مقدمة : تناولنا في الباب الرابع الحركة المستوية والقرافية بالطريقة الكرتيزية وفيها يجرى التحليل في اتجاهات محاور ثابتة (x, y, z) ولذا كانت نتائج التحليل صور بسيطة متشابهة لمركبات السرعة والمجلة .

وستناول في هذا الباب حالتين من حالات الحركة المستوية يجرى التحليل فيهما في اتجاهين متعامدين دائما غير أنهما يدوران تبعا لحركة الجسم في مساره مختلفين بتعامدهما على بعض .

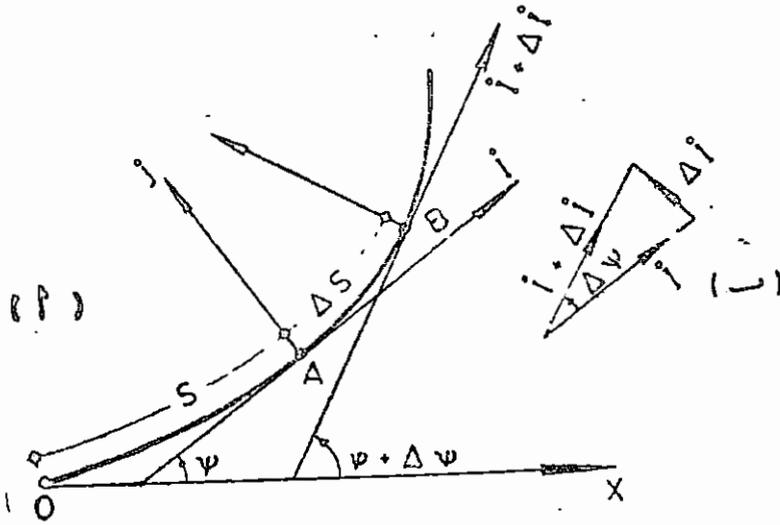
وسنستخدم في اشتقاق صور مركبات السرعة والمجلة التعريف الاتجاهي لكل منهما بند (٣٥) ، (٣٦) وكذا طريقة الوحدات المتجهة المنوه عنها بكتاب الامتاتيك الهندسية للدواف وذالك تيسيرا للبراهين .

الاحداثيات الطبيعية

بند ٤٠ - السرعة والمجلة : إذا تحرك جسم في مستوى حركة مقيدة بمسار معين كارتلاق حلقة على سلك منحنى ثابت الشكل والوضع كانت الاتجاهات الطبيعية للتحليل هي اتجاهي المماس لمنحنى المسار المعلوم واتجاه العمودى عليه وبدى أن اتجاهي التحليل هذين يدوران بحركة الجسم في مساره غير أنهما يحتفظان بتعامدهما على بعض ويعرفان بالاحداثيات الطبيعية . لحركة جسم مقيد بمسار مستوى نعلم درجة حرية واحدة هي المسافة s المقاسة على المسار ابتداء من نقطة أصل ثابتة O على هذا المسار .

والصورة الدائرية لمعادلة المسار (Intrinsic eqn) تلائم هذه الحالة وهي تربط بين المسافة s لنقطة ما A على المنحنى وزاوية ميل المماس ψ عند هذه النقطة على الوجه الآتي :

$$s = \phi(\psi) \quad \dots \dots (1)$$



شكل (١٦)

أثبتنا في البند (٢٨) من الباب الرابع أن سرعة الجسم v عند نقطة ما A على المسار تكون مماسة للمسار عند A وتمطى مقدارها العلاقة :

$$v = \frac{ds}{dt} \quad \dots \dots (2)$$

بإستخدام وحدتين متجهتين أساميتين i, j في اتجاه المماس والعمودي عند A على الترتيب (شكل ١٦) يمكن التعبير عن متجه السرعة v بما يأتي :

$$v = v i \quad \dots \dots (3)$$

ونعنى بالعلاقة (3) أن السرعة مقدارا v تعطيه العلاقة (2) ولها اتجاه i أى المماس للمنحنى وهذا تكون المعادلة (3) تعبير بسيط عن فكرة مقدار المتجه واتجاهه كحاصل ضرب كمية قياسية v فى كمية متجهة i

لايجاد جملة الجسيم نستخدم التعريف الاتجاهى لها الوارد بالبند (٣٦) فنحصل على ما يأتى بتفاضل طرفى المعادلة (3) بالنسبة للزمن .

$$f = \frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dt} i + v \frac{di}{dt} \quad \dots \dots (4)$$

ولإيجاد السكيبه المتجهه $(\frac{di}{dt})$ نلاحظ أنه عندما ينتقل الجسيم انتقالا صغيرا Δs الى نقطه قريبه B (شكل ١٦ - ١) يدور المتجه i زاويه صغيره $\Delta \psi$ ليطابق المماس الجديد عند B محتفظا بمقداره واحد صحيح حسب تعريف الوحدة المتجهه . وشكل (١٦ - ب) يبين المتجه i عندما يكون الجسيم فى A والمتجه $(i + \Delta i)$ عندما يكون الجسيم فى B وكل من المتجهين مقداره الواحد الصحيح حسب تعريف الرحده المتجهه والضلع الثالث فى المثلث يبين التغير Δi ومقداره $(\Delta \psi)$ واتجاهه مطابق للمتجه العمودى j . وعلى هذا يمكن القول أن :

$$\frac{\Delta i}{\Delta t} = \frac{\Delta \psi}{\Delta t} j$$

وبأخذ نهاية الطرفين عندما تقرب Δt من الصفر نحصل على :

$$\frac{di}{dt} = \frac{d\psi}{dt} . j \quad \dots \dots (5)$$

وبالتعويض من (5) فى (4) نحصل على :

$$f = \frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dt} i + v \frac{d\psi}{dt} . j = \frac{dv}{dt} i + v \frac{d\psi}{ds} . \frac{ds}{dt} j$$

وبتمويض $(v = \frac{ds}{dt})$ ، حيث $(\rho = \frac{ds}{d\psi})$ نصف قطر تقوس المنحنى عند A نحصل على :

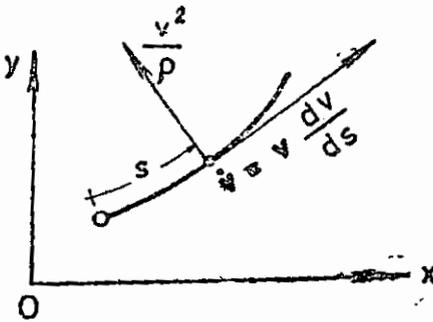
$$f = \frac{dv}{dt} \cdot i + \frac{v^2}{\rho} j \quad \dots \dots (6)$$

والمعادلة الاتجاهية (6) تفيد أن لمجسمة الجسم مركبتين : الأولى مماسه لمنحنى المسار ومقدارها $(\frac{dv}{dt})$ ويرمز لها بالرمز f_t والثانية عمودية عليه وإلى الداخل ومقدارها $(\frac{v^2}{\rho})$ ويرمز لها بالرمز f_n أى أن :

$$\left. \begin{aligned} f_t &= \frac{dv}{dt} \\ &= \frac{dv}{ds} \cdot \frac{ds}{dt} = v \frac{dv}{ds} \end{aligned} \right\} \dots \dots (7)$$

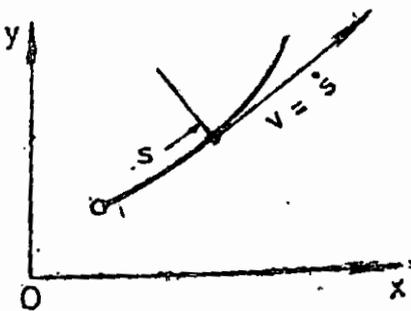
$$f_n = \frac{v^2}{\rho}$$

(ب)



وشكل (١٧) يوضح مركبات السرعة والمجسمة في الاتجاهات الطبيعية أى المماس والعمودي للمسار .

(أ)



شكل (١٧) : أ - مركبات السرعة
ب - مركبات المجسمة

وبما تجدر ملاحظته أن الحركة المقيدة بمسار منحنى أعطت عند تحليلها في اتجاه المماس للمنحنى صوراً من السرعة والمجسمة مشابهة تماماً لتظيرتها في حالة الحركة في خط مستقيم وأظن الباب

الثالث ، إذا استبدلت المسافة s المتناسبة على المنحنى بالمسافة x على المستقيم ،
وقارن المعادلة (2) والمعادلة الأولى من (7) بالمعادلات (2) ، (4) ، (5) بالباب
الثالث ، غير أن هناك فارق واحد وهو أن الجسم المتحرك في خط مستقيم
ليست له عجلة عمودية على المسار في حين أن الجسم المتحرك في منحنى له
عجلة عمودية على مساره تعمل دائبة على تغيير اتجاه حركته ومقدارها متناسب
طرباً مع مربع السرعة وعكسياً مع نصف قطر تقوس المنحنى كما يتضح من
المعادلة (7) .

وعلى هذا يمكن دراسة الحركة المماسية ، ربط المسافة s والسرعة v
والعجلة المماسية \dot{v} كدراسة الحركة على خط مستقيم . كما يمكن استعمال
الطرق البيانية السابق استعمالها في حالة الحركة على خط مستقيم إذا أخذت
المسافة s على المنحنى معنى المسافة x على المستقيم .

الاحداثيات القطبية

بند ٤١ - السرعة والعمالة : تستعمل هذه الطريقة في التحليل لدراسة الحركة
المستوية الحرة عندما تنشأ عجلة الجسم من مركز أو قطب ثابت ويختار هذا
القطب نقطة أصل للاحداثيات قطبيه (r, θ) ويجرى تحليل الحركة في
الاتجاهين المتعامدين الاتيين :

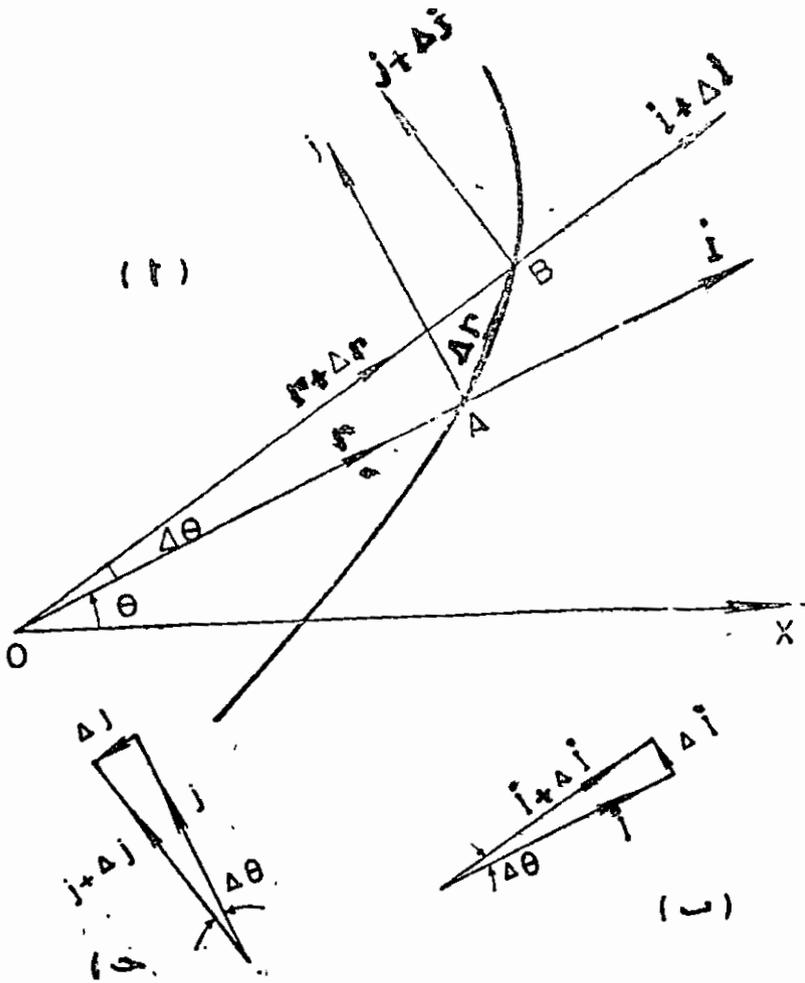
١ - الاتجاه المركزي . أى اتجاه الشعاع الصادر من قطب الاحداثيات
إلى موضع الجسم .

٢ - الاتجاه المتعامد مع الاتجاه الأول (شكل ١٨)

ويلاحظ أن اتجاه التحليل في هذه الحالة ليس ثابتين كما كان الحال في
الطريقة الكرتيزية بل يدوران بحركة الجسم في مساره . ولذا كان من المتوقع

أن تختلف مركبات الحركة في سرورها القياسية عن الصور المكبر تيزية البسيطة .
 باستخدام وحدتين متجهتين أساسيتين i في الاتجاه المركزي ، j في
 الاتجاه المتعامد (شكل ١٨) يمكن التعبير عن موضع ما للجسيم A بالعلاقة
 الآتية :

$$r = r i \dots \dots \dots (8)$$



شكل (١٨) اتجاهات التحليل

لإيجاد سرعة وعجلة الجسيم نستخدم التعريف الإتجاهى طما الوارد بالبند (٣٥ ، ٣٦) فنحصل على متجه السرعة بمفاضلة متجه الموضع بالنسبة للزمن :

$$\mathbf{v} = \frac{dr}{dt} = \frac{dr}{dt} \mathbf{i} + r \frac{d\mathbf{i}}{dt} \quad \dots (9)$$

ولإيجاد الكمية المتجهة $\left(\frac{d\mathbf{i}}{dt}\right)$ نلاحظ أنه عندما ينتقل الجسيم إنتقالا صغيرا $\Delta\theta$ إلى نقطة قريبة B (شكل ١٨ - ١) يدور المتجه \mathbf{i} زاوية صغيرة $\Delta\theta$ محتمظا بمقداره واحد صحيح حسب تعريف الوحدة المتجهة .

وشكل (١٨ - ب) يبين المتجه \mathbf{i} عندما يكون الجسيم فى A والمتجه $(\mathbf{i} + \Delta\mathbf{i})$ عندما يكون الجسيم فى B القريبة من A ومقدار كل من المتجهين واحد صحيح والضلع الثالث فى المثلث يمثل التغير $\Delta\mathbf{i}$ ومقداره $(\Delta\theta)$ واتجاهه مطابق للمتجه المسمى ز . وعلى هذا يمكن القول أن :

$$\frac{\Delta\mathbf{i}}{\Delta t} = \frac{\Delta\theta}{\Delta t} \cdot \mathbf{z}$$

ونهايتها عندما تقترب Δt من الصفر تعطى

$$\frac{d\mathbf{i}}{dt} = \dot{\theta} \mathbf{z} \quad \dots (10)$$

بتعويض العلاقة (10) فى (9) نحصل على :

$$\mathbf{v} = \dot{r} \mathbf{i} + r \dot{\theta} \mathbf{z} \quad \dots (11)$$

والمعادلة الاتجاهية (11) تفيد أن لسرعة الجسيم مركبتين : الأولى مركزية

ومقدارها (\dot{r}) وسنرمز لها بالرمز \dot{r} والثانية متعامدة على الأولى مقدارها $(r\dot{\theta})$ وسنرمز لها بالرمز $r\dot{\theta}$. أى أن :

$$\left. \begin{aligned} \dot{r} &= \dot{r} \\ r\dot{\theta} &= r\dot{\theta} \end{aligned} \right\} \dots \dots (12)$$

بمفاضلة معادلة متجه السرعة (11) بالنسبة للزمن نحصل على متجه العجلة :

$$f = \frac{d\dot{v}}{dt} = (\ddot{r}i + \dot{r} \frac{di}{dt}) + r\ddot{\theta}j + \dot{r}\dot{\theta}j + r\dot{\theta} \frac{dj}{dt} \dots (13)$$

لإيجاد السكينة المتجهة $(\frac{dj}{dt})$ نتمتع نفس طريقة إيجاد $(\frac{di}{dt})$ فنحصل على :

$$\frac{dj}{dt} = -\dot{\theta}i \dots (14)$$

والإشارة السالبة في العلاقة (14) ترجع إلى أن التغير في j يكون في الاتجاه السالب للمتجه (شكل ١٨ - ٥) .

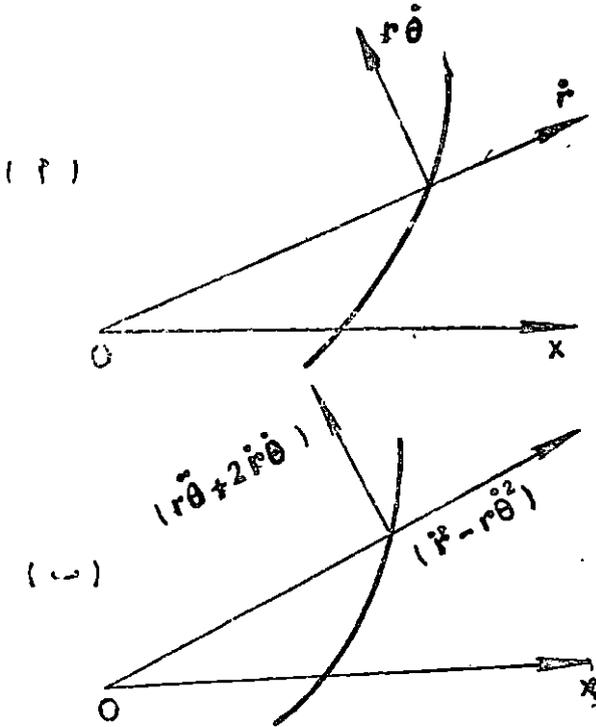
بتمويض العلاقتين (10) ، (14) في العلاقة (13) وتجميع الحدود المشتركة في كل من i ، j على حدة نحصل على :

$$f = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) i + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}) j \dots (15)$$

ونماذلة (15) تفيد أن لعجلة الجسم مركبتين الأولى مركزية طاردة مقدارها $(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)$ وسنرمز لها بالرمز f_r والثانية متعامدة عليها ومقدارها $(r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta})$ وسنرمز لها بالرمز f_θ والسبب في تضخم هذين التعبيرين لمركبتي العجلة راجع إلى دوران اتجاهات التحليل مع انتقال الجسم بعكس الحالة الكرتيزية حيث كانت اتجاهات التحليل ثابتة .

والمادلتان (16) تعطيان المعادلة :

$$\left. \begin{aligned} f_r &= \ddot{r} - r\dot{\theta}^2 \\ f_\theta &= r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta} \end{aligned} \right\} \dots \dots (16)$$



شكل (19)

(أ) مركبات السرعة (ب) مركبات المعجلة

والشكل (19) يبين مركبات السرعة والمعجلة في الاتجاه المركزي والمتعامد عليه .

بند ٤٦ - تطبيقات حل الاحداثيات القطبية :

يوجد نوطان رئيسيان من المسائل المعالجة بالاحداثيات القطبية :

١ - النوع الأول ويمطى فيه مسار الجسم بمعادلة قطبية ($r = \phi(\theta)$) ويمطى أيضا مدد قطع هذا المسار ثم نطلب مركبتا عجلة الجسم . والطريق المتبع هو طريق التفاضل بالنسبة للزمن للحصول على الكميات $\ddot{\theta}$, $\dot{\theta}$, \ddot{r} , \dot{r} المتبع في معادلاتي العجلة (16) .

٢ - النوع الثاني ويمطى فيه مركبتا عجلة الجسم وأحوال البداية أى الموضع الابتدائى والسرعة الابتدائية ويطلب تعيين معادلة المسار والطريق المتبع هو تمريض مركبتى العجلة فى المعادلتين (16) فنحصل على معادلتين تفاضليتين يستلزم حلها دراية أوسع بطرق التفاضل والتكامل ولذا سنخرج أمثلة لهذا النوع إلى باب الحركة المدارية عند الكلام عن ديناميك الجسم . وسنكتفى هنا بمرض أمثلة النوع الأول للتطبيق على الاحداثيات القطبية .

مثال (١) : يتحرك جسم بسرعة زاوية ثابتة ω فى مسار مستوى معادلته القطبية ($r = a \theta$) وفيها a متدار ثابت . أوجد سرعة وعجلة الجسم بعد دورة كاملة حول القطب إذا علمت أن الجسم بدأ حركته من القطب .

الحل

نعرف السرعة الزاوية لحركة الجسم بمعدل التغير الزمنى للزاوية θ أى $\dot{\theta}$

$$\therefore \dot{\theta} = \omega = \text{const}$$

وبتكامل هذه المعادلة بالنسبة للزمن نحصل على :

$$\theta = \omega t + c :$$

وفىها c هو ثابت التكامل وتعيينه أحوال البداية ولإنعدام θ عندما

تكون ($t = 0$) انعدم c

$$\therefore \theta = \omega t$$

وبالتعويض في معادلة المسار نجد أن

$$r = a \omega t$$

$$\dot{r} = a \omega ; \ddot{r} = 0 \quad \text{ومنها}$$

$$\dot{\theta} = \omega ; \ddot{\theta} = 0 \quad \text{كما أن}$$

وبالتعويض نجد أن مركبتى السرعة في الاتجاهين المركزى والمتعامد عليه هما على الترتيب .

$$\left. \begin{aligned} v_r &= \dot{r} = \omega a \\ v_\theta &= r \dot{\theta} = \omega r \end{aligned} \right\}$$

وكذا مركبتا العجلة في الاتجاهين السابقين هما :

$$\left. \begin{aligned} f_r &= \ddot{r} - r \dot{\theta}^2 = - \omega^2 r \\ f_\theta &= r \ddot{\theta} + 2 \dot{r} \dot{\theta} = 2 \omega^2 a \end{aligned} \right\}$$

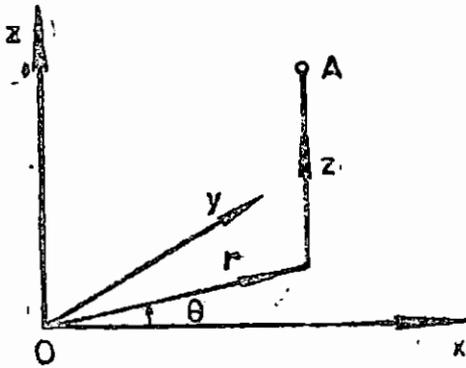
الحركة الفراغية بالاحداثيات الاسطوانية

بند ٤٣ - الوضع والسرعة والعجلة : إذا اتخذت محور x مارا بقطب الاحداثيات القطبية وعموديا على مستواها أمكن تعيين موضع أى نقطة في الفراغ بالاحداثيات الثلاثة (r, θ, z) كما في شكل (٢٠) .

ونظرا لثبات المحور z فانه يمكن اعميم نتائج الاحداثيات القطبية المستوية فبما يختص بدركبات السرعة والعجلة على الوجه الآتى :

مركبات السرعة :

$$\left. \begin{aligned} v_r &= \dot{r} \\ v_\theta &= r \dot{\theta} \\ v_z &= \dot{z} \end{aligned} \right\} \dots \dots (17)$$



شكل (٢٠)

ومركبات العجلة :

$$\left. \begin{aligned} f_r &= \ddot{r} - r \dot{\theta}^2 \\ f_\theta &= r \ddot{\theta} + 2 \dot{r} \dot{\theta} \\ f_z &= \ddot{z} \end{aligned} \right\} \dots \dots 1(8)$$

مثال : يتعين موضع جسم متحرك في الفراغ باحداثياته الاسطوانية (r, θ, z) بدلالة الزمن t على الوجه الآتي :

$$r = a, \theta = \omega t, z = bt$$

وفيها a, b, ω ثابت أوجد مسار الجسيم وسرعته وعجلته وأشرح حركته على وجه العموم .

بتفاضل العلاقات المعطاة بالنسبة للزمن نجد :

$$\begin{aligned} \dot{r} &= 0 & , & & \dot{\theta} &= \omega & , & & \dot{z} &= b \\ \ddot{r} &= 0 & , & & \ddot{\theta} &= 0 & , & & \ddot{z} &= 0 \end{aligned}$$

بتعويض هذه النتائج في معادلات السرعة (17) نحصل على

مركبات السرعة :

$$v_r = 0 & , & v_\theta = \omega a & , & v_z = b$$

ومنها يتضح أن للجسيم سرعتين منتظمتين الأولى مقدارها (ωa) مماسة للدائرة $(r = a)$ والثانية مقدارها b وهوازية للمحور z والجسيم المتحرك بهذه السرعة يرسم حلزونا منتظما على اسطوانة دائرية محورها مطابق لمحور z ونصف قطرها a

بتعويض نتائج التفاضل بالنسبة للزمن في معادلات العجلة (18) نحصل على :

$$f_r = -\omega^2 a & , & f_\theta = 0 & , & f_z = 0$$

ومنها يتضح أن للجسيم مركبة عجلة واحدة فقط مقدارها $(\omega^2 a)$ وتوجه نحو محور الاسطوانة دائما .

خلاصة الجواب

١ (١) - تستخدم الاحداثيات الطبيعية لدراسة حركة الجسم المقيدة بمسار معلوم ويتمين موضع الجسم بالمسافة s المقاسة على منحنى المسار من نقطة ثابتة عليه .

ب - سرعة الجسم تكون في اتجاه المماس للمنحنى ومقدارها \dot{s}

ج - المعادلة التفاضلية للحركة $(\dot{v} = \ddot{s} = v \frac{dv}{ds})$ وعجلة عمومية إلى الداخل ومقدارها $(\frac{v^2}{\rho})$

د - مركبات الحركة في اتجاه المماس لمنحنى المسار تشابه الحركة في خط مستقيم بالمسافة s على المستقيم بالمسافة s على المنحنى .

٢ (٢) - تستخدم الاحداثيات القطبية لدراسة حركة مستوية حرة لجسيم إذا نشأت عجلة الحركة من مركز أو قطب ثابت .

ب - مركبتا السرعة في الاتجاهين المركزي والمتعامد هما على الترتيب .

$$v_r = \dot{r} , v_\theta = r \dot{\theta}$$

ج - مركبتا العجلة في الاتجاهين المركزي والمتعامد هما على الترتيب :

$$\left. \begin{aligned} a_r &= \ddot{r} - r \dot{\theta}^2 \\ a_\theta &= r \ddot{\theta} + 2\dot{r} \dot{\theta} \end{aligned} \right\}$$

تمرينات

١ - يتحرك جسيم في دائرة نصف قطرها a معتدماً من $(\theta = 0)$

بسرعة ابتدائية v_0 . فإذا كانت المعجلة المماسية f_t والمعجلة العمودية f_n مرتبطين بالملاقة

$$f_t = -k f_n$$

وفيها k ثابت أوجد العلاقات (v, s) ، (v, t) ، (s, t) أوجد مقادير المعجلة الابتدائية والمعجلة النهائية [إعداى هـ . ١ . مايو سنة ١٩٥٨]

$$\left[\begin{array}{l} v = v_0 e^{-ks/a} , v = \frac{v_0}{1 + k v_0 t/a} \\ s = \log \left(1 + \frac{k v_0 t}{a} \right) , \\ \text{المعجلة العمودية في البداية والنهاية على الترتيب :} \\ \text{صفر , } \frac{v_0^2}{a} \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٢) تربط الملاقة الآتية بين سرعة جسيم يتحرك على منحنى مستوى معلوم وبين عجلته المماسية :

$$f_t = \frac{1}{1+v}$$

أوجد العلاقتين (s, v) ، (v, t) إذا علمت أن الجسيم بدأ حركته من سكون عندما كانت $(s = 0)$.

$$\left[\begin{array}{l} s = \frac{v^2}{2} + \frac{v}{3} , t = v + \frac{v^2}{2} \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٣) يتحرك جسيم حركة مستوية مركبتا سرعتيه في الاتجاهين المركزى والمماسى ثابتتان ويساوى كل منهما c . أوجد عجلة الجسيم بدلالة

المسافة القطبية r وأثبت أنها عمودية دائماً على محصلة السرعة . أوجد المعادلة القطبية للمسار إذا أعطيت أحوال البداية الآتية :

$$\dot{\theta} = 0, \theta = 0, r = a$$

[إعدادي هـ . ١٠ . يونيه سنة ١٩٥٧]

$$\left[\begin{array}{l} f_r = -\frac{r c^2}{r}, f_\theta = \frac{c^2}{r} \\ f = \frac{c^2 \sqrt{2}}{r}, r = a e^\theta \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٤) أوجد معجلة جسمين يتحرك حركة مستوية بسرعة زاوية ثابتة مقدارها ω إذا تحرك في كل من المسارات القطبية الآتية :

(i) $r = a + b \theta$, (ii) $r = a e^\theta$, (iii) $r = a + b \sin \theta$
وفيهما b, a ثابتان .

$$\left[\begin{array}{l} \text{(i)} (f_r = -\omega^2 r, f_\theta = 2\omega^2 b) . \\ \text{(ii)} (f_r = 0, f_\theta = 2\omega^2 r) . \\ \text{(iii)} (f_r = \omega^2 (a - 2r) . \\ f_\theta = 2\omega^2 \sqrt{b^2 - (r - a)^2}) \end{array} \right. \quad \text{الجواب}$$

(٥) يتحرك كوكب في مسار معادلاته $(r = a \sec^2 \frac{\theta}{2})$ وبمعجلة مركزية جاذبة . أوجد هذه المعجلة بدلالة r إذا علمت أن الكوكب بدأ حركته من النقطة $(r = a, \theta = 0)$ بسرعة ابتدائية قدرها v عمودية على الاتجاه المركزي

$$\left[f_r = -\frac{v^2 a}{2 r^3} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٦) يتحرك جسيم في مسار مستوي معادلته القطبية ($r = a^2 \theta^2$) بسرعة زاوية منتظمة قدرها ω حول نقطة الأصل . أوجد سرعة الجسيم وعجلته بدلالة كل من t, r إذا علمت أن الجسيم بدأ من النقطة $(0; 0)$.
(أول هـ ١٠ فبراير سنة ١٩٤٧)

$$\left[\begin{array}{l} v_r = 2a \omega \sqrt{r} = 2a^2 \omega^2 t , \\ v_\theta = \omega r = a^2 \omega^2 t , \\ f_r = \omega^2 (2a^2 - r) = \omega^2 a^2 (2 - \omega^2 t^2) \\ f_\theta = 2a \omega^2 \sqrt{r} = 2a^2 \omega^2 t \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٧) لسرعة جسيم متحرك في مستوى مركبان ثابتان في المقدار أحدهما U في اتجاه المحور y دائماً والثانية V متعامدة على متجه الموضع دائماً . أوجد المعادلة القطبية لمسار الجسيم إذا علمت أنه بدأ من النقطة $(0, 0)$.

$$\left[\begin{array}{l} \text{المسار قطع مخروطي منسوب للؤرة} \\ r = \frac{a V}{V + U \cos \theta} \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$

(٨) يتحرك جسيم بمجلة مركزية متجهة بنحو مركز الاحداثيات O تبعاً للعلاقة ($r^2 = a^2 + b^2 t^2$)

وفيها a, b ثابتان ، t هو الزمن ، r بعد الجسيم عن مركز الاحداثيات O والحركة بدأت من النقطة $(a, 0)$ بسرعة رأسية قدرها V أوجد سرعة الجسيم وعجلته
(هـ ١٠ يونيو سنة ١٩٥٤)

$$\left[\begin{array}{l} v_r = b \sqrt{1 - \frac{a^2}{r^2}} , v_\theta = \frac{V a}{r} \\ f_r = \frac{a^2}{r^3} (b^2 - V^2) . f_\theta = 0 \end{array} \right. \quad \text{الجواب :}$$