

مراقبة قصيرة في الميكانيك**- التمرين 01 : (05 نقاط)**

في معلم متعامد و متجانس $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, نعرف الشعاعين :

$$\vec{V}_1 = 2\vec{i} + 4\vec{j} - 3\vec{k} \quad \text{و} \quad \vec{V}_2 = -\vec{i} - 2\vec{j} + 2\vec{k}$$

1- أحسب الجداء السلمي : $\vec{V}_1 \cdot \vec{V}_2$

2- أحسب الجداء الشعاعي : $\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2$

3- أحسب الزاوية : (\vec{V}_1, \vec{V}_2)

4- أستنتج دون حساب قيمة الجداءين : $(\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2) \cdot \vec{V}_1$ و $\vec{V}_2 \cdot (\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2)$

- التمرين 02 : (05 نقاط)

لتكن الدالة الشعاعية تابعة للزمن t من الشكل : $\vec{V}(t) = V_x(t)\vec{i} + V_y(t)\vec{j} + V_z(t)\vec{k}$

1- بين في الحالة العامة أن : $d\|\vec{V}\|/dt \neq \|d\vec{V}/dt\|$ ، متى نحصل على المساواة

2- بين كذلك أن المساواة : $\vec{V} \cdot d\vec{V}/dt = \|\vec{V}\| \cdot d\|\vec{V}\|/dt$ صحيحة دائما

3- إذا كانت $\|\vec{V}\| = Cte$ بين أن $d\vec{V}(t)/dt \perp \vec{V}(t)$

4- إذا كانت عبارة الدالة من الشكل : $\vec{V}(t) = (4t)\vec{i} - (3t^2)\vec{j} + (2t^2 + 4t)\vec{k}$

أ- أحسب : $d\vec{V}(t)/dt$ و $d^2\vec{V}(t)/dt^2$

ب- أحسب : $\|d\vec{V}/dt\|$ و $d\|\vec{V}\|/dt$ ، ماذا تلاحظ

- التمرين 03 : (10 نقاط)

تتحرك نقطة مادية M على مسار مستوي وفق المعادلة الزمنية : $\vec{r} = 4\vec{i}$

حيث في اللحظة الابتدائية كان لدينا :

$$V_x(0) = -8m/S \quad , \quad V_y(0) = 2m/S \quad , \quad x(0) = 2m \quad , \quad y(0) = 6m$$

1- أستخرج عبارة السرعة و طوليتها عند اللحظة t .

2- أستخرج موقع النقطة $M(x,y)$ عند نفس اللحظة t .

3- أستخرج معادلة المسار و مثله في المعلم Oxy ، حدد نقطة البداية و إتجاه الحركة و طبيعة هذا المسار

4- مثل شعاعي السرعة و التسارع عند الأزمنة : $t = 0S$ و $t = 2S$.

M.P. مقياس

①

السنة الأولى LMD

تصحيح مراقبة الميكانيك

$\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ -3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix} = -16$ ① التحريين 01 :- (1)

$\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2 = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & 4 & -3 \\ -1 & -2 & 2 \end{vmatrix} = 2\vec{i} - \vec{j} + 0\vec{k}$ ① (2)

$\cos(\vec{v}_1, \vec{v}_2) = \frac{\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2}{\|\vec{v}_1\| \cdot \|\vec{v}_2\|} = \frac{-16}{\sqrt{29} \times \sqrt{9}}$ ③ (0,3)

$|\sin(\vec{v}_1, \vec{v}_2)| = \frac{\|\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2\|}{\|\vec{v}_1\| \cdot \|\vec{v}_2\|} = \frac{\sqrt{5}}{\sqrt{29} \times \sqrt{9}}$ (0,8) $(\vec{v}_1, \vec{v}_2) = 187,95^\circ$

$\vec{v}_1 \perp (\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2) \Rightarrow (\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2) \cdot \vec{v}_1 = 0$ ④ (0,6)

$\vec{v}_2 \perp (\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2) \Rightarrow \vec{v}_2 \cdot (\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2) = 0$ ④ (0,5)

$\frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{dv_x}{dt} \vec{i} + \frac{dv_y}{dt} \vec{j} + \frac{dv_z}{dt} \vec{k}$ التحريين 02 :- (1)

$\left\| \frac{d\vec{v}}{dt} \right\| = \sqrt{\left(\frac{dv_x}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dv_y}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dv_z}{dt}\right)^2}$ $\|\vec{v}\| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}$ ④ (0,26)

$\frac{d\|\vec{v}\|}{dt} = \frac{1}{2} \cdot \frac{2 \left[v_x \frac{dv_x}{dt} + v_y \frac{dv_y}{dt} + v_z \frac{dv_z}{dt} \right]}{\sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}} = \frac{\vec{v} \cdot \frac{d\vec{v}}{dt}}{\|\vec{v}\|} = \left\| \frac{d\vec{v}}{dt} \right\| \cdot \cos(\vec{v}, \frac{d\vec{v}}{dt})$ ④ (0,24)
في الحالة العامة:

$\frac{d\|\vec{v}\|}{dt} \neq \left\| \frac{d\vec{v}}{dt} \right\| \Leftrightarrow \cos(\vec{v}, \frac{d\vec{v}}{dt}) \neq 1 \Leftrightarrow \frac{d\vec{v}}{dt} \times \vec{v}$ ④ (0,24)

$$\textcircled{07} \quad \vec{v} \cdot \vec{v} = \|\vec{v}\|^2 \quad \textcircled{2} \quad (\vec{v}, \vec{v}) = \|\vec{v}\|^2 \quad \textcircled{2} \quad - (2)$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt} \cdot \vec{v} + \vec{v} \cdot \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d\|\vec{v}\|^2}{dt} = \frac{d\|\vec{v}\|}{dt} \cdot \|\vec{v}\| + \|\vec{v}\| \frac{d\|\vec{v}\|}{dt} \quad \text{بالاشتقاق:}$$

$$\Rightarrow 2 \vec{v} \cdot \frac{d\vec{v}}{dt} = 2 \|\vec{v}\| \frac{d\|\vec{v}\|}{dt} \Rightarrow \vec{v} \cdot \frac{d\vec{v}}{dt} = \|\vec{v}\| \frac{d\|\vec{v}\|}{dt} \quad \textcircled{05}$$

$$\|\vec{v}\| = ct \Rightarrow \|\vec{v}\|^2 = \|\vec{v}\| \cdot \|\vec{v}\| = \vec{v} \cdot \vec{v} = ct^2 \quad \textcircled{025} \quad - (3)$$

$$\left(\frac{d\vec{v} \cdot \vec{v}}{dt} \right) \textcircled{025} = 0 \Rightarrow \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot \vec{v} = 0 \Rightarrow \vec{v} \perp \frac{d\vec{v}}{dt} \quad \textcircled{05} \quad \text{بالاشتقاق:}$$

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 4t \\ -3t^2 \\ 2t^2 + 4t \end{pmatrix} \Rightarrow \frac{d\vec{v}}{dt} = \begin{pmatrix} 4 \\ -6t \\ 4t + 4 \end{pmatrix} \Rightarrow \frac{d^2\vec{v}}{dt^2} = \begin{pmatrix} 0 \\ -6 \\ 4 \end{pmatrix} \quad \textcircled{05} \quad - (4)$$

$$\left\| \frac{d\vec{v}}{dt} \right\| = \sqrt{16 + 36t^2 + (4t + 4)^2} = \sqrt{52t^2 + 32t + 32} \quad - (5)$$

$$= 2 \sqrt{13t^2 + 8t + 8} \quad \textcircled{05}$$

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{(4t)^2 + (-3t^2)^2 + (2t^2 + 4t)^2} = \sqrt{16t^2 + 9t^4 + 4t^4 + 16t^3 + 16t^2}$$

$$= \sqrt{13t^4 + 16t^3 + 32t^2}$$

$$\frac{d\|\vec{v}\|}{dt} = \frac{1}{2} \frac{52t^3 + 48t^2 + 64t}{\sqrt{13t^4 + 16t^3 + 32t^2}} \quad \textcircled{05}$$

القيمتان مختلفتان

$$\vec{\delta} = 4\vec{i} \Rightarrow \vec{\delta} \begin{pmatrix} \delta x = 4 \\ \delta y = 0 \end{pmatrix} \quad (3)$$

- التمرين 03 :-

$$(0,6) \quad v_x = \int \delta_x dt + v_{x0} = 4t - 8 \quad (1)$$

$$\Rightarrow \vec{v} \begin{pmatrix} 4t - 8 \\ 2 \end{pmatrix} \quad (0,6)$$

$$(0,5) \quad v_y = \int \delta_y dt + v_{y0} = 0 \cdot t + 2$$

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{(4t-8)^2 + 4} = 2\sqrt{4t^2 - 16t + 17} \quad (0,5)$$

$$(0,8) \quad x = \int v_x dt + x_0 = 2t^2 - 8t + 2, \quad t=0, x(0) = 2 \quad (2)$$

$$(0,7) \quad y = \int v_y dt + y_0 = 2t + 6 \quad (1)$$

$$y(0) = 6$$

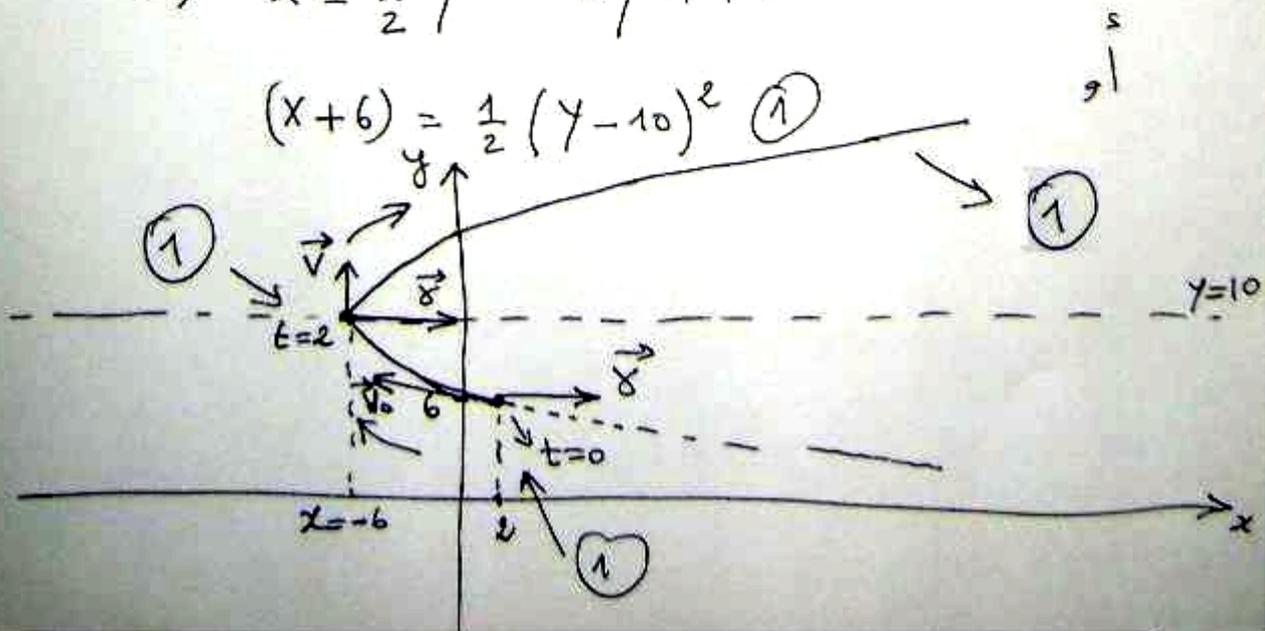
(3) - معادلة المسار :-

$$t = \left(\frac{y-6}{2} \right)$$

$$x = 2 \left(\frac{y-6}{2} \right)^2 - 8 \left(\frac{y-6}{2} \right) + 2 \quad (1)$$

$$\Rightarrow x = \frac{1}{2} y^2 - 10y + 44$$

$$(x+6) = \frac{1}{2} (y-10)^2 \quad (1)$$



(4)

المسار هو قطع مكافئ، محوره موازي لـ OX ، يمر من النقطة $(-6, 10)$ ،
مقعر نحو $x > 0$

(1) نقطة بداية الحركة $x(0) = 2$ ، $y(0) = 6$ ، $t = 0$
ذروة القطع المكافئ $x(2) = -6$ ، $y(2) = 10$ ، $t = 2$