

السلسلة رقم 01 :مراجعة حول الأشعة

- التمرين 01: نعتبر ثلاثة أشعة \vec{A} ، \vec{B} و \vec{C} معطاة هندسيا

- 1- بين أن عملية جمع الأشعة تبديلية و تجميعية
- 2- مثل هندسيا علاقة المساواة : $3\vec{A} + 2(\vec{B} - \vec{A}) = \vec{A} + 2\vec{B}$ و $\vec{V} = 2\vec{A} - 3\vec{B} + 1/2\vec{C}$ و $\vec{W} = -1/3\vec{A} + 1/4\vec{B} + \vec{C}$
- 3- شكل الأشعة (المنزل) :

- التمرين 02: في معلم متعامد و متجانس $(O, \hat{i}, \hat{j}, \hat{k})$ ، نعتبر النقطتين $P(2, -1, 3)$ و $Q(5, 1, -1)$

- 1- مثل هندسيا الشعاع \vec{PQ} و أعط مركباته ثم أحسب المسافة بين Q و P
- 2- مثل في المعلم الشعاع \vec{OA} المساير لـ \vec{PQ} ، و أحسب شعاع واحدته \vec{U}
- 3- مثل الأشعة \vec{OA}_1 ، \vec{OA}_2 و \vec{OA}_3 حيث A_1 و A_2 و A_3 هي مساقط النقطة A على المستويات (Oxy) ، (Oxz) و (Oyz)
- 4- أوجد إحداثيات النقطة B التي تنتمي إلى المستوي (Oxy) بحيث يكون:
 - أ- الشعاع \vec{OB} عموديا على الشعاع \vec{OA}_2
 - ب- الشعاع \vec{OB} عموديا على الشعاع \vec{OA}_3
 - ج- الشعاع \vec{OB} موازيا للشعاع \vec{OA}_1

- التمرين 03: في معلم متعامد و متجانس $(O, \hat{i}, \hat{j}, \hat{k})$ بين أن من أجل الشعاع الكيفي \vec{A} لدينا دائما:

- أ- $\vec{A} = (\vec{A} \cdot \vec{i})\vec{i} + (\vec{A} \cdot \vec{j})\vec{j} + (\vec{A} \cdot \vec{k})\vec{k}$
 - ب- $\vec{A} = \|\vec{A}\|(\cos\alpha \vec{i} + \cos\beta \vec{j} + \cos\gamma \vec{k})$
- حيث α ، β و γ هي الزوايا التي يصنعها \vec{A} على التوالي مع \vec{i} ، \vec{j} ، \vec{k} (جيوب التمام الموجهة).
ماذا تمثل هذه الجيوب بالنسبة لشعاع الواحدة المرتبط بـ \vec{A}

- التمرين 04: لتكن مجموعة الأشعة $\vec{A} = 2\hat{i} - \hat{j} + \hat{k}$ ، $\vec{B} = \hat{i} + 2\hat{j} - 3\hat{k}$ و $\vec{C} = 3\hat{i} - 2\hat{j} + 4\hat{k}$

- 1- أحسب طويلة كل شعاع، و شعاع الواحدة الذي يوافقه
- 2- أحسب $\vec{A} + \vec{B} + \vec{C}$ و شعاع واحدته و الزوايا التي يصنعها مع \vec{i} ، \vec{j} ، \vec{k}
- 3- أحسب $\vec{U} = 2\vec{A} + \vec{B}$ و $\vec{V} = 3\vec{A} - 5\vec{B}$ و $\vec{W} = \vec{A} - 2\vec{B} + 5\vec{C}$
- 4- أحسب الجداء السلمي $\vec{U} \cdot \vec{V}$ و $\vec{U} \cdot \vec{W}$ و $\vec{V} \cdot \vec{W}$ ، أحسب الزاويتين (\vec{U}, \vec{V}) و (\vec{U}, \vec{W}) .

- التمرين 05: لدينا الأشعة: $\vec{A} = 2\hat{i} + \hat{j} - 3\hat{k}$ ، $\vec{B} = \hat{i} - 2\hat{j} + \hat{k}$ و $\vec{C} = -\hat{i} + \hat{j} - 4\hat{k}$

- 1- أحسب الجداء السلمي $\vec{A} \cdot \vec{B}$ ثم استنتج الزاوية $\vec{A} \cdot \vec{B}$ ()
- 2- أحسب الجداء الشعاعي $\vec{V} = \vec{A} \wedge \vec{B}$ ، ثم استنتج بطريقة أخرى الزاوية $\vec{A} \cdot \vec{B}$ ()
- 3- أحسب الجداء المضاعف $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \wedge \vec{C}$ ، $(\vec{A} \wedge \vec{C}) \wedge \vec{B}$ و $(\vec{B} \wedge \vec{C}) \wedge \vec{A}$ ، ماذا تستنتج.
- 4- أحسب الجداء المختلط: $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \cdot \vec{C}$ و $(\vec{A} \wedge \vec{C}) \cdot \vec{B}$ و $(\vec{B} \wedge \vec{C}) \cdot \vec{A}$ ، ماذا تلاحظ ، هل النتائج المتحصل عليها منتظرة ، ماذا يمثل هذا الجداء.
- 5- نعرف $\vec{W} = a\vec{i} + b\vec{j} - 3\vec{k}$ ، أوجد a و b لكي يكون \vec{W} و \vec{V} من نفس الاتجاه

- **التمرين 06**: ليكن الشعاع: $\vec{U} = 4\hat{i} + 3\hat{j} - 5\hat{k}$ و النقطتان $A(3, -4, 2)$ و $B(x, y, z)$ ،

1- أوجد إحداثيات النقطة B بحيث يكون :

أ- $\vec{AB} \wedge \vec{U} = 0$ ، ماذا تمثل مجموعة هذه النقاط

ب- $\vec{AB} \parallel \vec{U}$ ، نفس السؤال السابق

2- أوجد إحداثيات النقطة B حتى يكون : $(\vec{U} \wedge \vec{AB}) \parallel (\hat{i} - \hat{k})$ ، $(\vec{U} \wedge \vec{AB}) \perp (\hat{k} - \hat{j})$

- **التمرين 07**: لتكن الدالة الشعاعية $\vec{V}(t)$ التابعة للزمن : $\vec{V}(t) = V_x(t)\hat{i} + V_y(t)\hat{j} + V_z(t)\hat{k}$:

1- بين في الحالة العامة أن : $d\|\vec{V}\|/dt = \|\vec{V}\| \cdot d\|\vec{V}\|/dt$ متى تتحقق المساواة

2- بين أن المساواة : $\vec{V} \cdot d\vec{V}/dt = \|\vec{V}\| \cdot d\|\vec{V}\|/dt$ صحيحة مهما كانت عبارة $\vec{V}(t)$

3- إذا كانت $\|\vec{V}\| = Cte$ بين أن $\vec{V}(t) \wedge d\vec{V}(t)/dt = 0$

4- إذا كانت عبارة الدالة $\vec{V}(t)$ من الشكل : $\vec{V}(t) = (3t^2 + 2)\hat{i} + (t^3 - 5)\hat{j} - (3t^2 - 5t)\hat{k}$:

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

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

ج- حالة خاصة : $t = 5s$ ، تحقق من نتيجة السؤال السابق.

- **التمرين 08**: يعطى الشعاعان $\vec{V} = -a\hat{i} + 2b\hat{j} - g\hat{k}$ و $\vec{W} = (a/2)\hat{i} - b\hat{j} + x\hat{k}$ حيث أن α ،

β و γ ثوابت. حدد قيمة الوسيط x بدلالة هذه الثوابت حتى يكون : $\vec{W} \parallel \vec{V}$ ، $\vec{W} \wedge \vec{V} = 0$

- **التمرين 09**: نعطي مجموعة الأشعة : $\vec{A} = \hat{i} - 2\hat{j} + 3\hat{k}$ و $\vec{B} = -\hat{i} + 3\hat{j} - 4\hat{k}$

و $\vec{C} = 3\hat{i} - 2\hat{j} + 4\hat{k}$

1- أحسب $\vec{A} \cdot \vec{B}$ ، $\vec{A} \cdot \vec{C}$ و $\vec{B} \cdot \vec{C}$

2- أوجد الزاوية (\vec{A}, \vec{B}) ، (\vec{A}, \vec{C}) ، (\vec{B}, \vec{C})

3- أحسب كذلك $\vec{A} \wedge \vec{B}$ ، $\vec{A} \wedge \vec{C}$ و $\vec{B} \wedge \vec{C}$

4- أحسب مساحة متوازي الأضلاع المشكلين بالأشعة (\vec{A}, \vec{B}) و (\vec{B}, \vec{C})

5- أحسب الجداء المضاعف $\vec{C} \wedge (\vec{A} \wedge \vec{B})$ ، $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \wedge \vec{C}$ ، ماذا تستنتج.

6- أحسب الجداء المختلط : $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \cdot \vec{C}$ ، $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \cdot \vec{C}$ ، $(\vec{B} \wedge \vec{C}) \cdot \vec{A}$ ، $(\vec{C} \wedge \vec{A}) \cdot \vec{B}$ ، ماذا تلاحظ.

- **التمرين 10**: لتكن الأشعة: $\vec{V}_1 = 2\hat{i} + 5\hat{j} - 3\hat{k}$ و $\vec{V}_2 = \hat{i} - \hat{j} + 4\hat{k}$

و $\vec{V}_3 = -3\hat{i} + 2\hat{j} - \hat{k}$

1- أوجد إن أمكن قيمة الوسيط α حتى يكون :

$\alpha\vec{V}_1 + \vec{V}_2 + \vec{V}_3 \parallel \vec{j}$ ، $\alpha\vec{V}_1 + \vec{V}_2 + \vec{V}_3 \parallel \vec{k}$

$\alpha\vec{V}_1 + \vec{V}_2 + \vec{V}_3 = \vec{0}$ ، $\alpha\vec{V}_1 + \vec{V}_2 + \vec{V}_3 \parallel \vec{i}$

2- أحسب الجداءات : $(\vec{V}_1 + \vec{V}_2) \cdot \vec{V}_3$ ، $\vec{V}_1 \cdot (\vec{V}_2 + \vec{V}_3)$

3- أحسب الجداءات : $\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2$ و $\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_3$ و $\vec{V}_2 \wedge \vec{V}_3$ ثم $\vec{V}_1 \wedge (\vec{V}_2 + \vec{V}_3)$ و $(\vec{V}_1 + \vec{V}_2) \wedge \vec{V}_3$

4- أحسب الجداء المختلط : $(\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2) \cdot \vec{V}_3$ و $(\vec{V}_3 \wedge \vec{V}_2) \cdot \vec{V}_1$ ، ماذا تلاحظ .

5- أحسب الجداء المضاعف : $(\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2) \wedge \vec{V}_3$ و $\vec{V}_1 \wedge (\vec{V}_3 \wedge \vec{V}_2)$ ، ماذا تلاحظ .

السلسلة رقم 01 : مراجعة حول الأشعة

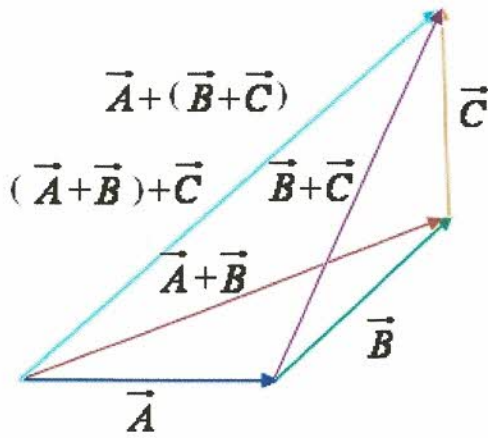
- التمرين 01: نعتبر ثلاثة أشعة \vec{A} ، \vec{B} و \vec{C} معطاة هندسيا

1- بين أن عملية جمع الأشعة تبديلية و تجميعية

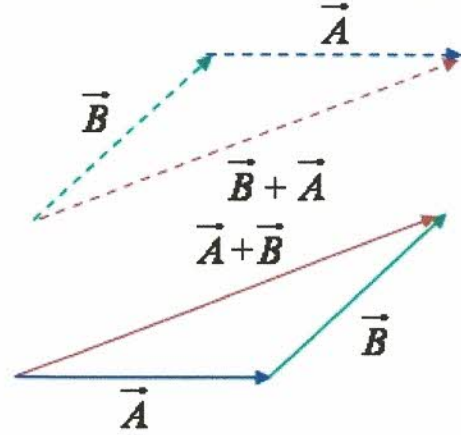
2- مثل هندسيا علاقة المساواة : $3\vec{A} + 2(\vec{B} - \vec{A}) = \vec{A} + 2\vec{B}$

3- شكل الأشعة : $\vec{V} = 2\vec{A} - 3\vec{B} + 1/2\vec{C}$ و $\vec{W} = -1/3\vec{A} + 1/4\vec{B} + \vec{C}$

الحل :

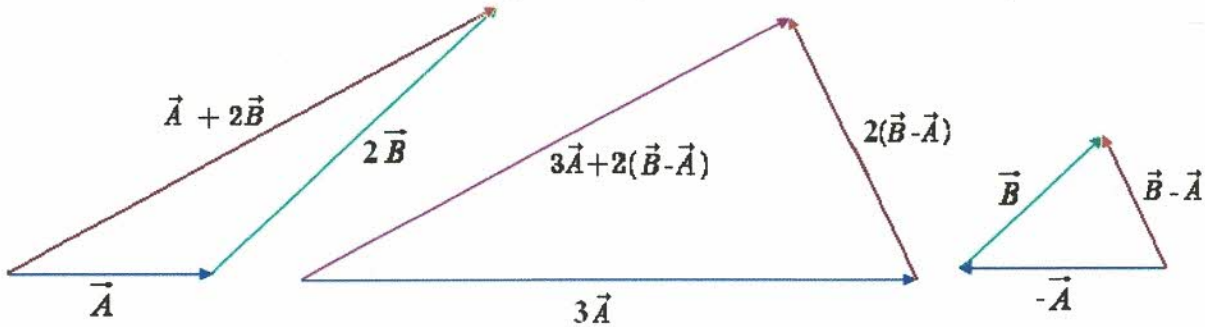


عملية جمع الأشعة تجميعية



1- عملية جمع الأشعة تبديلية

2- التمثيل الهندسي للعلاقة : $3\vec{A} + 2(\vec{B} - \vec{A}) = \vec{A} + 2\vec{B}$



- التمرين 02: في معلم متعامد و متجانس $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ ، نعتبر النقطتين $Q(5, 1, -1)$ و $P(2, -1, 3)$

1- مثل هندسيا الشعاع \vec{PQ} و أعط مركباته ثم أحسب المسافة بين Q و P

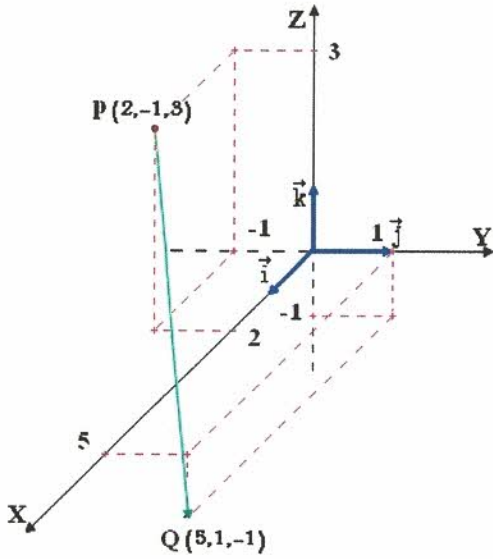
2- مثل في المعلم الشعاع \vec{OA} المساير لـ \vec{PQ} ، و أحسب شعاع واحدته \vec{U}

3- مثل الأشعة \vec{OA}_1 ، \vec{OA}_2 و \vec{OA}_3 حيث A_1 و A_2 و A_3 هي مساقط النقطة A على المستويات (Oxy) ، (Oxz) و (Oyz)

4- أوجد إحداثيات النقطة B التي تنتمي إلى المستوي (Oxy) بحيث يكون:

أ- الشعاع \vec{OB} عموديا على الشعاع \vec{OA}_2

- ب- الشعاع \overline{OB} عموديا على الشعاع $\overline{OA_3}$
ج- الشعاع \overline{OB} موازيا للشعاع $\overline{OA_1}$

الحل:1- مركبات الشعاع \overline{PQ} هي :

$$\overline{PQ} = \begin{Bmatrix} X_Q - X_P \\ Y_Q - Y_P \\ Z_Q - Z_P \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 5-2 \\ 1+1 \\ -1-3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 3 \\ 2 \\ -4 \end{Bmatrix}$$

و المسافة بين P و Q هي طويلة \overline{PQ} :

$$\|\overline{PQ}\| = \sqrt{3^2 + 2^2 + 4^2} = \sqrt{29}$$

2- الشعاع \overline{OA} هو نفسه \overline{PQ} مطبق فيالنقطة O نحصل على شعاع الوحدة \vec{U} :

$$\vec{U} = \frac{\overline{OA}}{\|\overline{OA}\|} = \begin{pmatrix} 3 \\ \sqrt{29} \\ 2 \\ \sqrt{29} \\ -4 \\ \sqrt{29} \end{pmatrix}$$

3- تكون النقاط : $A_1(3,2,0) \square A_2(3,0,-4) \square A_3(0,2,-4)$ ، وتكون الأشعة :- $\overline{OA_1}$ يقع في المستوي (Oxy) - $\overline{OA_2}$ يقع في المستوي (Oxz) - $\overline{OA_3}$ يقع في المستوي (Oyz) 4- إحداثيات النقطة $B(x,y)$:

$$\overline{OB} \cdot \overline{OA_2} = (x\vec{i} + y\vec{j}) \cdot (3\vec{i} - 4\vec{k}) = 3x = 0 \quad \text{ا- } \overline{OB} \text{ عمودي على } \overline{OA_2} :$$

أي $x = 0$ و هي تمثل مجموع النقاط التي تنتمي للمحور (Oy)

$$\overline{OB} \cdot \overline{OA_3} = (x\vec{i} + y\vec{j}) \cdot (2\vec{j} - 4\vec{k}) = 2y = 0 \quad \text{ب- } \overline{OB} \text{ عمودي على } \overline{OA_3} :$$

أي $y = 0$ و هي تمثل مجموع النقاط التي تنتمي للمحور (Ox)

$$\text{ج- } \overline{OB} \text{ موازي } \overline{OA_1} : \overline{OA_1} \wedge \overline{OB} = \vec{0} \Leftrightarrow \frac{x}{3} = \frac{y}{2} \Leftrightarrow 2x - 3y = 0$$

أي تمثل معادلة مستقيم في المستوي (Oxy) ميله $2/3$ **التمرين 03:** في معلم متعامد و متجانس $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ بين أن من أجل الشعاع الكيفي \vec{A} لدينا دائما:

$$\vec{A} = (\vec{A} \cdot \vec{i})\vec{i} + (\vec{A} \cdot \vec{j})\vec{j} + (\vec{A} \cdot \vec{k})\vec{k} \quad \text{ا-}$$

$$\vec{A} = \|\vec{A}\|(\cos\alpha \vec{i} + \cos\beta \vec{j} + \cos\gamma \vec{k}) \quad \text{ب-}$$

حيث α ، β و γ هي الزوايا التي يصنعها \vec{A} على التوالي مع \vec{i} ، \vec{j} ، \vec{k} (جيوب التمام الموجهة).
ماذا تمثل هذه الجيوب بالنسبة لشعاع الواحدة المرتبط بـ \vec{A}

الحل :

1- نكتب الشعاع \vec{A} على الشكل : $\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}$ ثم نقوم بالجاء السلمي

$$\vec{A} \cdot \vec{i} = A_x \quad \text{و} \quad \vec{A} \cdot \vec{j} = A_y \quad \text{و} \quad \vec{A} \cdot \vec{k} = A_z \quad ، \quad \text{فنحصل على النتيجة}$$

ب- نلاحظ أن : $\|\vec{A}\| \cos \alpha$ ، $\|\vec{A}\| \cos \beta$ ، و $\|\vec{A}\| \cos \gamma$ تمثل مساقط الشعاع على المحاور الثلاثة ،

أي هي أصلا مركبات الشعاع في هذه القاعدة، فنكتب :

$$\vec{A} = \|\vec{A}\| \cos \alpha \vec{i} + \|\vec{A}\| \cos \beta \vec{j} + \|\vec{A}\| \cos \gamma \vec{k} = \|\vec{A}\| (\cos \alpha \vec{i} + \cos \beta \vec{j} + \cos \gamma \vec{k})$$

α ، β و γ هي الزوايا الموجهة لشعاع الواحدة حسب \vec{A} و جيوب التمام هي مركبات هذا الشعاع

- **التمرين 04:** لتكن مجموعة الأشعة $\vec{A} = 2\vec{i} - \vec{j} + \vec{k}$ ، $\vec{B} = \vec{i} + 2\vec{j} - 3\vec{k}$ ، و

$$\vec{C} = 3\vec{i} - 2\vec{j} + 4\vec{k}$$

1- أحسب طولية كل شعاع، و شعاع الواحدة الذي يوافقه

2- أحسب $\vec{A} + \vec{B} + \vec{C}$ و شعاع واحدته و الزوايا التي يصنعها مع \vec{i} ، \vec{j} ، \vec{k}

3- أحسب $\vec{U} = 2\vec{A} + \vec{B}$ و $\vec{V} = 3\vec{A} - 5\vec{B}$ و $\vec{W} = \vec{A} - 2\vec{B} + 5\vec{C}$

4- أحسب الجاء السلمي $\vec{U} \cdot \vec{V}$ و $\vec{U} \cdot \vec{W}$ و $\vec{V} \cdot \vec{W}$ ، أحسب الزاويتين (\vec{U}, \vec{V}) ، (\vec{U}, \vec{W}) .

الحل :

$$\vec{U}_A = \frac{\vec{A}}{\|\vec{A}\|} = \frac{2}{\sqrt{6}} \vec{i} - \frac{1}{\sqrt{6}} \vec{j} + \frac{1}{\sqrt{6}} \vec{k} \quad ، \quad \|\vec{A}\| = \sqrt{2^2 + (-1)^2 + 1^2} = \sqrt{6} \quad 1-$$

$$\vec{U}_B = \frac{\vec{B}}{\|\vec{B}\|} = \frac{1}{\sqrt{14}} \vec{i} + \frac{2}{\sqrt{14}} \vec{j} - \frac{3}{\sqrt{14}} \vec{k} \quad ، \quad \|\vec{B}\| = \sqrt{1^2 + 2^2 + (-3)^2} = \sqrt{14}$$

$$\vec{U}_C = \frac{\vec{C}}{\|\vec{C}\|} = \frac{3}{\sqrt{29}} \vec{i} - \frac{2}{\sqrt{29}} \vec{j} + \frac{4}{\sqrt{29}} \vec{k} \quad ، \quad \|\vec{C}\| = \sqrt{3^2 + (-2)^2 + 4^2} = \sqrt{29}$$

$$\vec{U} = \frac{6}{\sqrt{41}} \vec{i} - \frac{1}{\sqrt{41}} \vec{j} + \frac{2}{\sqrt{41}} \vec{k} \quad ، \quad \vec{A} + \vec{B} + \vec{C} = 6\vec{i} - \vec{j} + 2\vec{k} \quad 2-$$

$$\cos \gamma = \frac{2}{\sqrt{41}} \quad \text{و} \quad \cos \beta = \frac{-1}{\sqrt{41}} \quad ، \quad \cos \alpha = \frac{6}{\sqrt{41}}$$

$$\vec{V} = 3\vec{A} - 5\vec{B} = \vec{i} - 13\vec{j} + 18\vec{k} \quad ، \quad \vec{U} = 2\vec{A} + \vec{B} = 5\vec{i} - \vec{k} \quad 3-$$

$$\vec{W} = \vec{A} - 2\vec{B} + 5\vec{C} = 15\vec{i} - 15\vec{j} + 27\vec{k}$$

$$\vec{V} \cdot \vec{W} = 696 \quad \text{و} \quad \vec{U} \cdot \vec{W} = 48 \quad ، \quad \vec{U} \cdot \vec{V} = -13 \quad 4-$$

$$\cos(\vec{U}, \vec{V}) = \frac{\vec{U} \cdot \vec{V}}{\|\vec{U}\| \|\vec{V}\|} = \frac{-13}{\sqrt{26} \cdot \sqrt{494}} = -0.3742663 \Rightarrow (\vec{U}, \vec{V}) = 68^\circ$$

$$\cos(\vec{U}, \vec{W}) = \frac{\vec{U} \cdot \vec{W}}{\|\vec{U}\| \cdot \|\vec{W}\|} = \frac{48}{\sqrt{26} \cdot \sqrt{1179}} = -0.274156 \Rightarrow (\vec{U}, \vec{W}) = 105.91^\circ$$

- التمرين 05: لدينا الأشعة: $\vec{A} = 2\vec{i} + \vec{j} - 3\vec{k}$ ، $\vec{B} = \vec{i} - 2\vec{j} + \vec{k}$ و $\vec{C} = -\vec{i} + \vec{j} - 4\vec{k}$

- 1- أحسب الجداء السلمي $\vec{A} \cdot \vec{B}$ ثم استنتج الزاوية (\vec{A}, \vec{B})
- 2- أحسب الجداء الشعاعي $\vec{V} = \vec{A} \wedge \vec{B}$ ، ثم استنتج بطريقة أخرى الزاوية (\vec{A}, \vec{B})
- 3- أحسب الجداء المضاعف $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \wedge \vec{C}$ ، $\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C})$ ، ماذا تستنتج.
- 4- أحسب الجداء المختلط: $\vec{A} \cdot (\vec{B} \wedge \vec{C})$ و $\vec{C} \cdot (\vec{A} \wedge \vec{B})$ و $\vec{B} \cdot (\vec{C} \wedge \vec{A})$ ، ماذا تلاحظ ، هل النتائج المتحصل عليها منتظرة ، ماذا يمثل هذا الجداء.
- 5- نعرف $\vec{W} = a\vec{i} + b\vec{j} - 3\vec{k}$ ، أوجد a و b لكي يكون \vec{V} و \vec{W} من نفس الاتجاه

الحل :

$$\cos(\vec{A}, \vec{B}) = \frac{\vec{A} \cdot \vec{B}}{\|\vec{A}\| \cdot \|\vec{B}\|} = \frac{-3}{\sqrt{84}} \Rightarrow (\vec{A}, \vec{B}) = 109.11^\circ , \vec{A} \cdot \vec{B} = -3 \quad -1$$

$$|\sin(\vec{A}, \vec{B})| = \frac{\|\vec{A} \wedge \vec{B}\|}{\|\vec{A}\| \cdot \|\vec{B}\|} = \frac{5\sqrt{3}}{\sqrt{84}} , \quad \vec{V} = \vec{A} \wedge \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & 1 & -3 \\ 1 & -2 & 1 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} -5 \\ -5 \\ -5 \end{pmatrix} \quad -2$$

$$\Rightarrow (\vec{A}, \vec{B}) = \begin{cases} 70.8934^\circ \\ 180 - 70.8934 = 109.1066^\circ \end{cases} \quad \text{أو}$$

$$(\vec{A} \wedge \vec{B}) \wedge \vec{C} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -5 & -5 & -5 \\ -1 & 1 & -4 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 25 \\ -15 \\ -10 \end{pmatrix} , \quad \vec{V} = \vec{B} \wedge \vec{C} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & -2 & 1 \\ -1 & 1 & -4 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} \quad -3$$

$$\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & 1 & -3 \\ 7 & 3 & -1 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ -19 \\ -1 \end{pmatrix}$$

نلاحظ أن الجداء الشعاعي غير تجميعي

$$\vec{A} \cdot (\vec{B} \wedge \vec{C}) = (2 \cdot 7) + (1 \cdot 3) + (-3 \cdot -1) = 20 \quad -4$$

$$\vec{C} \cdot (\vec{A} \wedge \vec{B}) = (-5 \cdot -1) + (-5 \cdot 1) + (-5 \cdot -4) = 20$$

سوف نجد نفس الشيء من أجل العلاقة الثالثة، أي أن الجداء المختلط دوري لأنه يمثل حجم متوازي السطوح المشكل من الأشعة الثلاثة.

$$-5 \quad \vec{V} \text{ و } \vec{W} \text{ من نفس الاتجاه، أي هما متوازيان، يعني } \vec{V} \wedge \vec{W} = \vec{0}$$

$$\vec{V} \wedge \vec{W} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -5 & -5 & -5 \\ a & b & -3 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 15+5b \\ -5a-15 \\ -5b+5a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} b = -3 \\ a = -3 \\ 0 \end{cases}$$

- التمرين 06 : ليكن الشعاع $\vec{U} = 4\vec{i} + 3\vec{j} - 5\vec{k}$ و النقطتان $A(3, -4, 2)$ و $B(x, y, z)$ ،

1- أوجد إحداثيات النقطة B بحيث يكون :

أ- $\vec{AB} \perp \vec{U}$ ، ماذا تمثل مجموعة هذه النقاط

ب- $\vec{AB} \parallel \vec{U}$ ، نفس السؤال السابق

2- أوجد إحداثيات النقطة B حتى يكون : $(\vec{AB} \wedge \vec{U}) \perp (\vec{k} - \vec{j})$ ، $(\vec{AB} \wedge \vec{U}) \parallel (\vec{i} - \vec{k})$

الحل:

أ- $\vec{AB} \perp \vec{U}$: $\vec{AB} \cdot \vec{U} = 0$ ، $\vec{AB} = (X-3)\vec{i} + (Y+4)\vec{j} + (Z-2)\vec{k}$ ،

$$4X + 3Y - 5Z + 10 = 0 \Leftrightarrow \vec{AB} \cdot \vec{U} = (X-3).4 + (Y+4).3 - (Z-2).5 = 0$$

و العلاقة تمثل معادلة مستوي

ب- $\vec{AB} \parallel \vec{U}$: $\vec{AB} \wedge \vec{U} = \vec{0}$

$$\vec{AB} \wedge \vec{U} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ X-3 & Y+4 & Z-2 \\ 4 & 3 & -5 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} -5(Y+4) - 3(Z-2) \\ 4(Z-2) + 5(X-3) \\ 3(X-3) - 4(Y+4) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -5Y - 3Z - 14 = 0 \\ 4Z + 5X - 23 = 0 \\ 3X - 4Y - 25 = 0 \end{cases}$$

حصلنا على ثلاثة معادلات، اثنتان منها فقط مستقلة وتمثلان معادلتين مستويين، أما الثالثة فهي مجموع (المعادلة 1) + 4/5 (المعادلة 2) + 3/5 (المعادلة 3) ، و مجموع النقاط هو المستقيم الناتج عن تقاطع المستويين.

2- الحالة الأولى : $(\vec{AB} \wedge \vec{U}) \parallel (\vec{i} - \vec{k})$

$$(\vec{AB} \wedge \vec{U}) \wedge (\vec{i} - \vec{k}) = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -5Y - 3Z - 14 & 4Z + 5X - 23 & 3X - 4Y - 25 \\ 1 & 0 & -1 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 5X - 4Z + 23 \\ 3X + 4Y - 2Z - 39 \\ 5X - 4Z + 23 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 5X - 4Z + 23 \\ 3X + 4Y - 2Z - 39 \\ 5X - 4Z + 23 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow 5X - 4Z + 23 = 0 \quad , \quad 3X + 4Y - 2Z - 39 = 0$$

نحصل على معادلتين مستويين ، تقاطعهما هو المستقيم الذي يمثل مجموع النقاط B

الحالة الثانية : $(\vec{U} \wedge \vec{AB}) \cdot (\vec{k} - \vec{j}) = 0 \Leftrightarrow \vec{U} \wedge \vec{AB} \perp (\vec{k} - \vec{j})$

$$\vec{U} \wedge \overline{AB} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 4 & 3 & -5 \\ X-3 & Y+4 & Z-2 \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 3(Z-2)+5(Y+4) \\ -5(X-3)-4(Z-2) \\ 4(Y+4)-3(X-3) \end{pmatrix}$$

$$(\vec{U} \wedge \overline{AB}) \cdot (\vec{k} - \vec{j}) = \begin{pmatrix} 3(Z-2)+5(Y+4) \\ -5(X-3)-4(Z-2) \\ 4(Y+4)-3(X-3) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\Rightarrow 5(X-3) + 4(Z-2) + 4(Y+4) - 3(X-3) = 0 \Rightarrow 2X + 4Y + 4Z + 2 = 0$$

و هي تمثل المستوي الذي تنتمي له مجموع النقاط B

- التمرين 07 : لتكن الدالة الشعاعية $\vec{V}(t)$ التابعة للزمن : $\vec{V}(t) = V_x(t)\vec{i} + V_y(t)\vec{j} + V_z(t)\vec{k}$

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

2- بين أن المساواة : $\vec{V} \cdot d\vec{V}/dt = \|\vec{V}\| \cdot d\|\vec{V}\|/dt$ صحيحة مهما كانت عبارة $\vec{V}(t)$

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

4- إذا كانت عبارة الدالة $\vec{V}(t)$ من الشكل : $\vec{V}(t) = (3t^2 + 2)\vec{i} + (t^3 - 5)\vec{j} - (3t^2 - 5t)\vec{k}$

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

ج- حالة خاصة : $t = 5s$ ، تحقق من نتيجة السؤال السابق.

الحل :

$$\Leftarrow \frac{d\vec{V}(t)}{dt} = \frac{dV_x}{dt}\vec{i} + \frac{dV_y}{dt}\vec{j} + \frac{dV_z}{dt}\vec{k} \Leftarrow \vec{V}(t) = V_x(t)\vec{i} + V_y(t)\vec{j} + V_z(t)\vec{k} \quad -1$$

$$\frac{d\|\vec{V}\|}{dt} = \frac{V_x \frac{dV_x}{dt} + V_y \frac{dV_y}{dt} + V_z \frac{dV_z}{dt}}{\sqrt{\left(\frac{dV_x}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dV_y}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dV_z}{dt}\right)^2}} \quad \text{و} \quad \left\| \frac{d\vec{V}}{dt} \right\| = \sqrt{\left(\frac{dV_x}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dV_y}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dV_z}{dt}\right)^2}$$

يمكن إعادة كتابة العلاقة الأخيرة من الشكل :

$$\Rightarrow \frac{d\|\vec{V}\|}{dt} = \frac{\vec{V} \cdot \frac{d\vec{V}}{dt}}{\|\vec{V}\|} = \frac{\|\vec{V}\| \left\| \frac{d\vec{V}}{dt} \right\| \cdot \text{Cos}\left(\vec{V}, \frac{d\vec{V}}{dt}\right)}{\|\vec{V}\|} \Rightarrow \frac{d\|\vec{V}\|}{dt} = \left\| \frac{d\vec{V}}{dt} \right\| \cdot \text{Cos}\left(\vec{V}, \frac{d\vec{V}}{dt}\right)$$

نلاحظ إذن : $\left\| \frac{d\vec{V}}{dt} \right\| \neq \frac{d\|\vec{V}\|}{dt}$ و تحدث المساواة إذا كانت الزاوية $\left(\vec{V}, \frac{d\vec{V}}{dt}\right) = 0$ و هي حالة خاصة.

2- لتكن عبارة الجداء السلمي $\vec{V} \cdot \vec{V} = \|\vec{V}\| \cdot \|\vec{V}\| \cdot \cos(\vec{V} \cdot \vec{V}) = \|\vec{V}\| \cdot \|\vec{V}\|$ نشئها فنجد :

$$\frac{d(\vec{V} \cdot \vec{V})}{dt} = \frac{d(\|\vec{V}\| \cdot \|\vec{V}\|)}{dt} = 2 \vec{V} \cdot \frac{d\vec{V}}{dt} = 2 \|\vec{V}\| \cdot \frac{d\|\vec{V}\|}{dt} \Rightarrow \vec{V} \cdot \frac{d\vec{V}}{dt} = \|\vec{V}\| \cdot \frac{d\|\vec{V}\|}{dt}$$

$$\frac{d\|\vec{V}\|}{dt} = 0 \Leftrightarrow \|\vec{V}\| = Cte \quad \text{3- في حالة}$$

و حسب العلاقة المبرهنة في (2) نجد : $\vec{V} \perp \frac{d\vec{V}}{dt} \Leftrightarrow \vec{V} \cdot \frac{d\vec{V}}{dt} = 0$

$$4- لدينا : \vec{V}(t) = (3t^2 + 2)\vec{i} + (t^3 - 5)\vec{j} - (3t^2 - 5t)\vec{k}$$

$$\frac{d^2\vec{V}}{dt^2} = 6\vec{i} + (6t)\vec{j} - 6\vec{k} \quad \text{و} \quad \frac{d\vec{V}}{dt} = (6t)\vec{i} + (3t^2)\vec{j} - (6t - 5)\vec{k}$$

$$\text{ب-} \quad \left\| \frac{d\vec{V}}{dt} \right\| = \sqrt{(6t)^2 + (3t^2)^2 + (6t - 5)^2}$$

$$\begin{aligned} \frac{d\|\vec{V}\|}{dt} &= \frac{d(\sqrt{(3t^2 + 2)^2 + (t^3 - 5)^2 + (3t^2 - 5t)^2})}{dt} \\ &= \frac{3t^5 + 36t^3 - 60t^2 + 37t}{\sqrt{(3t^2 + 2)^2 + (t^3 - 5)^2 + (3t^2 - 5t)^2}} \end{aligned}$$

$$\text{ج- في حالة } t = 5s \text{ نجد أن: } \left\| \frac{d\vec{V}}{dt} \right\| = \sqrt{(6.5)^2 + (3.25)^2 + (6.5 - 5)^2} = \sqrt{7150} = 84.56$$

و

$$\frac{d\|\vec{V}\|}{dt} = \frac{3(5)^5 + 36(5)^3 - 60(5)^2 + 37(5)}{\sqrt{(3(5)^2 + 2)^2 + ((5)^3 - 5)^2 + (3(5)^2 - 5(5))^2}} = 1.1339496$$

نلاحظ الفرق بين القيمتين .

التمرين 08 : يعطى الشعاعان $\vec{V} = -\alpha\vec{i} + 2\beta\vec{j} - \gamma\vec{k}$ و $\vec{W} = (\alpha/2)\vec{i} - \beta\vec{j} + x\vec{k}$ حيث أن α, β, γ و ثوابت. حدد قيمة الوسيط x بدلالة هذه الثوابت حتى يكون $\vec{V} \perp \vec{W}$ ، $\vec{W} \parallel \vec{V}$

الحل :

$$\text{- الحالة الأولى : } \vec{V} \parallel \vec{W} \Leftrightarrow \vec{V} \wedge \vec{W} = \vec{0}$$

$$X = \frac{\gamma}{2} \Leftrightarrow 2\beta X - \beta\gamma = 0 \Leftrightarrow \vec{V} \wedge \vec{W} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -\alpha & 2\beta & -\gamma \\ \alpha/2 & -\beta & X \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 2\beta X - \beta\gamma \\ -\alpha\gamma/2 + \alpha X \\ \alpha\beta - \alpha\beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

- الحالة الثانية :

$$(-\alpha\vec{i} + 2\beta\vec{j} - \gamma\vec{k}) \cdot (\frac{\alpha}{2}\vec{i} - \beta\vec{j} + X\vec{k}) = 0 \Leftrightarrow \vec{V} \cdot \vec{W} = 0 \Leftrightarrow \vec{V} \perp \vec{W}$$

$$X = -\frac{\alpha^2 + 4\beta^2}{2\gamma} \Leftrightarrow -\frac{\alpha^2}{2} - 2\beta^2 - \gamma X = 0 \Leftrightarrow$$

تمارين إضافية غير محلولة

- التمرين 09 : نعطي مجموعة الأشعة : $\vec{A} = \vec{i} - 2\vec{j} + 3\vec{k}$ و $\vec{B} = -\vec{i} + 3\vec{j} - 4\vec{k}$ و $\vec{C} = 3\vec{i} - 2\vec{j} + 4\vec{k}$

- 1- أحسب $\vec{A} \cdot \vec{B}$ ، $\vec{A} \cdot \vec{C}$ و $\vec{B} \cdot \vec{C}$
- 2- أوجد الزاوية (\vec{A}, \vec{B}) و (\vec{B}, \vec{C})
- 3- أحسب كذلك $\vec{A} \wedge \vec{B}$ ، $\vec{A} \wedge \vec{C}$ و $\vec{B} \wedge \vec{C}$
- 4- أحسب مساحة متوازي الأضلاع المشكلين بالأشعة (\vec{A}, \vec{B}) و (\vec{B}, \vec{C})
- 5- أحسب الجداء المضاعف $\vec{C} \wedge (\vec{A} \wedge \vec{B})$ ، $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \wedge \vec{C}$ ، $\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C})$ ، ماذا تستنتج.
- 6- أحسب الجداء المختلط : $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \cdot \vec{C}$ ، $(\vec{B} \wedge \vec{C}) \cdot \vec{A}$ ، و $(\vec{C} \wedge \vec{A}) \cdot \vec{B}$ ، ماذا تلاحظ.

- التمرين 10 : لتكن الأشعة : $\vec{V}_1 = 2\vec{i} + 5\vec{j} - 3\vec{k}$ و $\vec{V}_2 = \vec{i} - \vec{j} + 4\vec{k}$ و $\vec{V}_3 = -3\vec{i} + 2\vec{j} - \vec{k}$

- 1- أوجد إن أمكن قيمة الوسيط α حتى يكون :
 $\alpha\vec{V}_1 + \vec{V}_2 + \vec{V}_3 \parallel \vec{j}$ ، $\alpha\vec{V}_1 + \vec{V}_2 + \vec{V}_3 \parallel \vec{k}$ -
 $\alpha\vec{V}_1 + \vec{V}_2 + \vec{V}_3 = \vec{0}$ ، $\alpha\vec{V}_1 + \vec{V}_2 + \vec{V}_3 \parallel \vec{i}$ -
- 2- أحسب الجداءات : $(\vec{V}_1 + \vec{V}_2) \cdot \vec{V}_3$ ، $\vec{V}_1 \cdot (\vec{V}_2 + \vec{V}_3)$
- 3- أحسب الجداءات : $\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2$ و $\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_3$ و $\vec{V}_2 \wedge \vec{V}_3$ ثم $\vec{V}_1 \wedge (\vec{V}_2 + \vec{V}_3)$ و $(\vec{V}_1 + \vec{V}_2) \wedge \vec{V}_3$
- 4- أحسب الجداء المختلط : $(\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2) \cdot \vec{V}_3$ و $(\vec{V}_3 \wedge \vec{V}_2) \cdot \vec{V}_1$ ، ماذا تلاحظ .
- 5- أحسب الجداء المضاعف : $(\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2) \wedge \vec{V}_3$ و $\vec{V}_1 \wedge (\vec{V}_3 \wedge \vec{V}_2)$ ، ماذا تلاحظ .

2009 / 2008

السلسلة رقم 02 : جملة الإحداثيات

- **التمرين 01** : مثل في جملة الإحداثيات الديكارتية ، النقطة $M(2, 4)$ ، ثم أوجد إحداثياتها في جملة الإحداثيات القطبية و أعد تمثيلها في هذا النظام مع رسم أشعة الواحدة الموافقة لها. مثل كذلك في جملة الإحداثيات القطبية ، النقطة $N(4, \pi/3)$ وأشعة واحدها ، ثم أستخرج إحداثياتها الديكارتية الموافقة.

- **التمرين 02** : تتحرك النقطة M على مسار تكتب معادلته في الإحداثيات القطبية من الشكل :
 $\rho = a.\theta$ ، حيث أن a ثابت موجب ، شكل جدولاً تحدد فيه تغير ρ بدلالة θ ثم أرسم هذا المسار في المجال $0 \leq \theta \leq 2\pi$ ، حدد موقع النقطة $M_0 (\theta = 2\pi/3)$ وارسم شعاعي الواحدة الموافقين

- **التمرين 03** : تعطى في جملة الإحداثيات الديكارتية، النقطة $M(2, 3, 3)$ ، أوجد في جملة الإحداثيات الأسطوانية عبارة كل من ρ و θ و z ، أكتب عبارة الشعاع OM و أحسب طولته. مثل كذلك في جملة الإحداثيات الأسطوانية النقطة $N(3, \pi/3, 4)$ ، ثم أستخرج إحداثياتها الديكارتية الموافقة.

- **التمرين 04** : مثل في جملة الإحداثيات الكروية موقع النقطة $(4, \pi/3, \pi/6)$ و أشعة الواحدة الكروية التابعة لها ، ثم أوجد الإحداثيات الديكارتية الموافقة.
 أوجد الإحداثيات الكروية الموافقة للنقطة $N(6, 5, -3)$ و مثل أشعة الواحدة لها.

- **التمرين 05** : تكتب معادلة مسار النقطة المادية M في جملة الإحداثيات الأسطوانية بالعلاقة :
 $\rho = Cte$ و $z = a.\theta$ ، حيث أن a ثابت موجب. أرسم هذا المسار من أجل $0 \leq \theta \leq 4\pi$. ثم مثل أشعة الواحدة عند النقطة $(\theta_0 = \pi/3)$

- **التمرين 06** : 1- أحسب في الإحداثيات الديكارتية مساحة السطح المحصور في المجال :

$$-1 \leq X \leq +3 \quad \text{و} \quad 2 \leq Y \leq 5$$

2- أحسب باستعمال الإحداثيات القطبية محيط و مساحة دائرة نصف قطرها R

3- أحسب في الإحداثيات الكروية مساحة شطر من كرة نصف قطرها R والمحدود بالمجال $0 \leq \varphi \leq \pi/2$ و $0 \leq \theta \leq \pi/2$

4- أحسب في نفس الجملة حجم جزء من الكرة و الحصور في المجال : $0 \leq \theta \leq \pi$ و $0 \leq \varphi \leq \pi$ ثم استنتج مساحة و حجم هذه الكرة.

- **التمرين 07** : ليكن الشعاعان : $\dot{U}_r = \cos q \dot{i} + \sin q \dot{j}$ و $\dot{U}_q = -\sin q \dot{i} + \cos q \dot{j}$ حيث :

$q = wt$ و w ثابت موجب

1- أحسب طويلتي الشعاعين ، ماذا تستنتج

2- أحسب الجداءات السلمية $\dot{U}_r \times \dot{U}_r$ ، $\dot{U}_r \times \dot{U}_q$ و $\dot{U}_q \times \dot{U}_q$

3- أحسب $\frac{d\dot{U}_q}{dq}$ ، $\frac{d\dot{U}_r}{dq}$ ، ثم $\frac{d\dot{U}_q}{dt}$ و $\frac{d\dot{U}_r}{dt}$ ماذا تلاحظ ، بين أن : $\frac{d\dot{U}_r}{dt} + w\dot{U}_r = \dot{0}$

5- أحسب الجداءات الشعاعية $\dot{U}_r \cdot \dot{U}_q$ ، $\dot{U}_r \cdot \dot{U}_k$ ، $\dot{U}_q \cdot \dot{U}_k$ و $\frac{d(\dot{U}_r \cdot \dot{U}_k)}{dt}$

- **التمرين 08** : في حالة التمرين (02) ارسم شعاعي الواحدة الموافقين عند المواقع

$$. q = p/4, p/2, 2p/3, 2p$$

كذلك من أجل المسار المعرف بالمعادلة $r = a \sqrt{1 - (c/a)^2} \cdot \sin^2 q$ ، حيث أن a و b ثابتان موجبان و $e = c/a$ يسمى تباعد المركز و $c^2 = a^2 - b^2$ ، شكل في جدول مجموع قيم θ و ρ الموافقة، أرسم هذا المسار و حدد طبيعته، ماذا يمثل كل من a و b . مثل من أجل: $\theta = 0, \pi/3, \pi/2, 2\pi/3$ ، أشعة الواحدة التابعة.

أعد نفس السؤال من أجل المعادلة القطبية : $r = r_0(1 + \cos q)$ في المجال $0 \leq \theta \leq 2\pi$

- **التمرين 09** : أعد نفس السؤال (05) من أجل المعادلة : $\rho = b \cdot \theta$ و $z = a \cdot \theta$ ، a و b ثابتان موجبان في المجال $0 \leq \theta \leq 4\pi$. ثم مثل أشعة الواحدة عند النقطة $(\theta_0 = \pi/4)$

سلسلة تمارين حول جملة الإحداثيات

- **التمرين 01** : مثل في جملة الإحداثيات الديكارتية ، النقطة $M(2, 4)$ ، ثم أوجد إحداثياتها في جملة الإحداثيات القطبية و أعد تمثيلها في هذا النظام مع رسم أشعة الواحدة الموافقة لها. مثل كذلك في جملة الإحداثيات القطبية ، النقطة $N(4, \pi/3)$ وأشعة واحدتها ، ثم أستخرج إحداثياتها الديكارتية الموافقة.

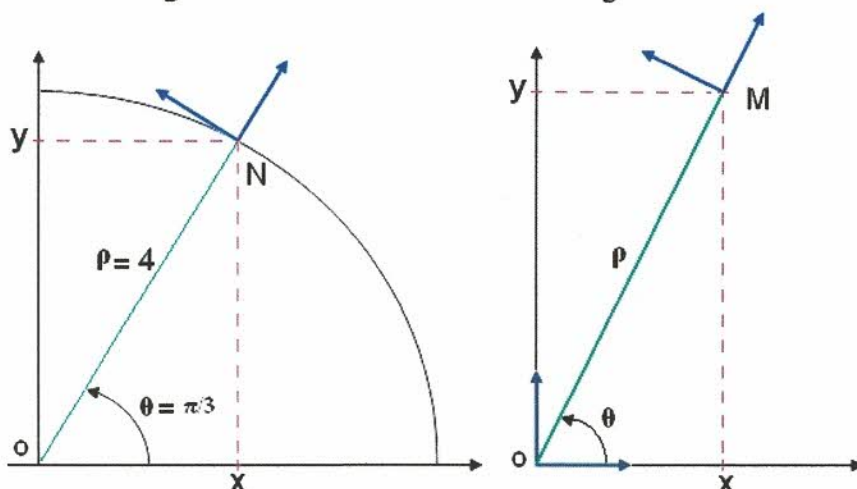
الحل :

$$\operatorname{tg}\theta = \frac{y}{x} , \rho = \sqrt{x^2 + y^2} \Leftrightarrow \overline{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} = \rho \cdot \vec{U}_\rho$$

- النقطة $M(2, 4)$:

$$\operatorname{tg}\theta = \frac{4}{2} = 2 , \theta = 63.44^\circ , \rho = \sqrt{2^2 + 4^2} = 2\sqrt{5}$$

$$y = \rho \operatorname{Sin}\theta = 4 \operatorname{Cos}\frac{\pi}{3} = 2 , x = \rho \operatorname{Cos}\theta = 4 \operatorname{Sin}\frac{\pi}{3} = 2\sqrt{3} : \text{النقطة } N(4, \pi/3)$$



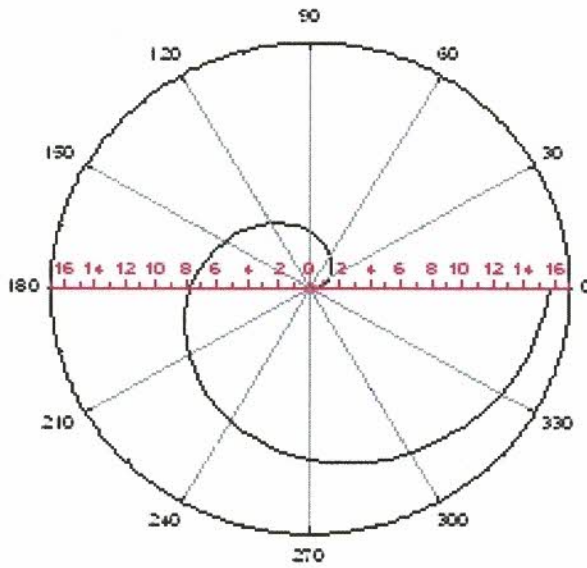
- **التمرين 02** : تتحرك النقطة M على مسار معادلته في الإحداثيات القطبية من الشكل : $\rho = a \cdot \theta$ ، حيث أن a ثابت موجب ، شكل جدول تغير ρ بدلالة θ ثم أرسم هذا المسار في المجال $0 \leq \theta \leq 2\pi$ ، حدد موقع النقطة M_0 ($\theta = 2\pi/3$) وارسم شعاعي الواحدة الموافقين.

الحل :

θ	0	$\pi/6$	$\pi/4$	$\pi/3$	$\pi/2$	$2\pi/3$	$3\pi/4$	$5\pi/6$	π
ρ	0	$a\pi/6$	$\pi a/4$	$a\pi/3$	$a\pi/2$	$2a\pi/3$	$3a\pi/4$	$5a\pi/6$	$a\pi$

$7\pi/6$	$5\pi/4$	$4\pi/3$	$3\pi/2$	$5\pi/3$	$7\pi/4$	$11\pi/6$	2π
$7a\pi/6$	$5a\pi/4$	$4a\pi/3$	$3a\pi/2$	$5a\pi/3$	$7a\pi/4$	$11a\pi/6$	$2a\pi$

من الناحية العملية يجب تحديد قيمة الثابت a لكي نستطيع رسم المنحني ، نأخذ مثلا $a = 2.5$.



θ	ρ
0	0
30	1.309
60	2.618
90	3.927
120	5.236
150	6.545
180	7.854
210	9.163
240	10.472
270	11.781
300	13.09
330	14.399
360	15.708

- **التمرين 03** : تعطى في جملة الإحداثيات الديكارتية، النقطة $M(2, 3, 3)$ ، أوجد في جملة الإحداثيات الأسطوانية عبارة كل من ρ و θ و z ، أكتب عبارة الشعاع \overline{OM} و أحسب طولته. مثل كذلك في جملة الإحداثيات الأسطوانية النقطة $N(3, \pi/3, 4)$ ، ثم أستنتج إحداثياتها الديكارتية الموافقة.

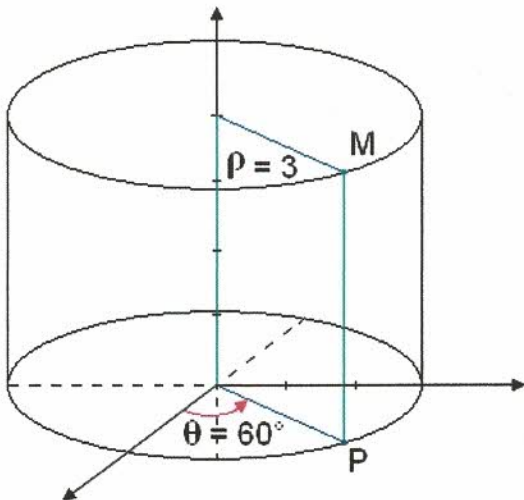
الحل :

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2} = \sqrt{4+9} = \sqrt{13} \quad - \text{ إيجاد عبارة كل من } \rho \text{ و } \theta \text{ و } z :$$

$$z = z \quad \text{ و } \quad \theta = \arctg \frac{3}{2} = 56.31 \quad \Leftarrow \quad \text{tg } \theta = \frac{y}{x} = \frac{3}{2}$$

$$\| \overline{OM} \| = \sqrt{\rho^2 + z^2} = \sqrt{4+9+9} = \sqrt{22} \quad , \quad \overline{OM} = \rho \vec{u}_\rho + z \vec{k} = \sqrt{13} \vec{u}_\rho + 3 \vec{k} \quad -$$

- مثل النقطة $N(3, \pi/3, 4)$:



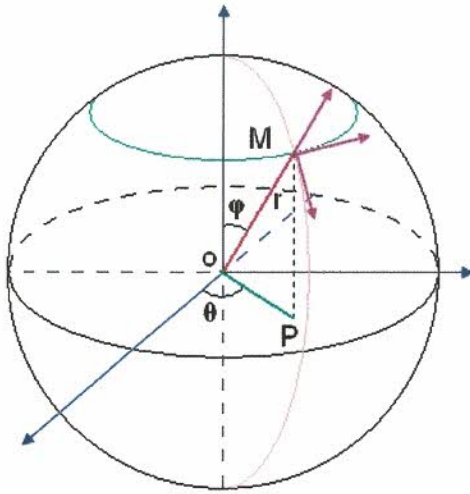
$$x = \rho \cdot \cos \theta = 3 \cos \frac{\pi}{3} = 1.5$$

$$y = \rho \cdot \sin \theta = 3 \sin \frac{\pi}{3} = 1.5\sqrt{3}$$

$$z = 4$$

- **التمرين 04** : مثل في جملة الإحداثيات الكروية موقع النقطة $M(4, \pi/3, \pi/6)$ و أشعة الواحدة الكروية التابعة لها ، ثم أوجد الإحداثيات الديكارتية الموافقة.
أوجد الإحداثيات الكروية الموافقة للنقطة $N(6, 5, -3)$ و مثل أشعة الواحدة لها.

الحل :



- إحداثيات النقطة M :

$$x = r \sin \varphi \cos \theta = 4 \sin \frac{\pi}{6} \cos \frac{\pi}{3} = 1$$

$$y = r \sin \varphi \sin \theta = 4 \sin \frac{\pi}{6} \sin \frac{\pi}{3} = \sqrt{3}$$

$$z = r \cos \varphi = 4 \cos \frac{\pi}{6} = 2\sqrt{3}$$

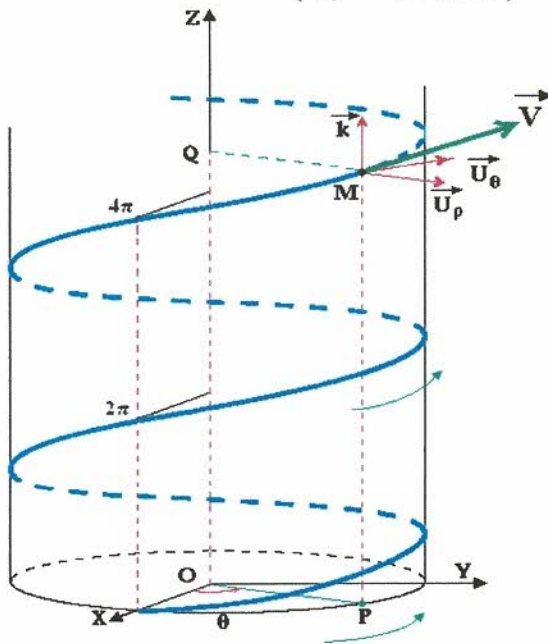
- إحداثيات النقطة N :

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = \sqrt{36 + 25 + 9} = \sqrt{70}$$

$$\theta = \text{artg} \left(\frac{y}{x} \right) = \text{artg} \left(\frac{5}{6} \right) = 39.81^\circ, \quad \varphi = \text{arCos} \left(\frac{z}{r} \right) = \text{arCos} \left(\frac{-3}{\sqrt{70}} \right) = 111.01^\circ$$

- **التمرين 05** : تكتب معادلة مسار النقطة المادية M في جملة الإحداثيات الأسطوانية بالعلاقة :
 $\rho = \text{Cte}$ و $z = a\theta$ ، حيث أن a ثابت موجب. أرسم هذا المسار من أجل $0 \leq \theta \leq 4\pi$ ($\theta_0 = 4\pi + \pi/3$)

الحل :



هنا الحركة لولبية تصاعدية منتظمة تتم على مسار منتظم متكى على أسطوانة شاقولية محورها Oz. المسافة الشاقولية بين حلقتين متتاليتين تكون دائما ثابتة و تساوي $2a\pi$.
عند الزاوية $\theta_0 = 4\pi + \pi/3$ تكون النقطة M قد قامت بدورتين كاملتين و زاوية $\pi/3$.
نلاحظ كذلك أن السرعة تكون مائلة و تصنع زاوية معينة مع شعاع الواحدة \vec{U}_θ

- التمرين 06 : 1- أحسب في الإحداثيات الديكارتية مساحة السطح المحصور في المجال :
 $-1 \leq X \leq +3$ و $2 \leq Y \leq 5$
- 2- أحسب باستعمال الإحداثيات القطبية محيط و مساحة دائرة نصف قطرها R
- 3- أحسب في الإحداثيات الكروية مساحة شطر من كرة نصف قطرها R والمحدود بالمجال
 $0 \leq \theta \leq \pi/2$ و $0 \leq \varphi \leq \pi/2$
- 4- أحسب في نفس الجملة حجم جزء من الكرة و الحصور في المجال : $0 \leq \theta \leq \pi$ و $0 \leq \varphi \leq \pi$ ثم استنتج مساحة و حجم هذه الكرة.

الحل :

$$S = \int_{-1}^3 \int_2^5 dx \cdot dy = \int_{-1}^3 dx \cdot \int_2^5 dy = [x]_{-1}^3 \cdot [y]_2^5 = 4 \cdot 3 = 12 \quad \text{1- لدينا:}$$

$$2- \text{ لدينا: } d\vec{l} = d\rho \vec{U}_\rho + \rho d\theta \vec{U}_\theta \text{ ونحصل على } \|\vec{dl}\| = \sqrt{(d\rho)^2 + (\rho d\theta)^2} \text{ وفي}$$

حالة الدائرة لدينا: $d\rho = 0 \Leftrightarrow \rho = R = ct$ فيكون $\|\vec{dl}\| = R d\theta$ و يكون محيط

$$L = \int_0^{2\pi} \|\vec{dl}\| = \int_0^{2\pi} R d\theta = 2\pi R \quad \text{الدائرة:}$$

و تكون المساحة العنصرية: $dS = d\rho \cdot \rho d\theta$ ونحصل على مساحة الدائرة

$$S = \int_0^R \int_0^{2\pi} dS = \int_0^R \int_0^{2\pi} d\rho \cdot \rho d\theta = \int_0^R \rho d\rho \cdot \int_0^{2\pi} d\theta = \frac{1}{2} R^2 \cdot 2\pi = \pi R^2$$

3- في هذه الحالة عنصر الطول يكتب من الشكل: $d\vec{l} = dr \cdot \vec{U}_r + r d\varphi \cdot \vec{U}_\theta + r \sin\varphi d\theta \cdot \vec{U}_\varphi$
 في حالة المساحة يكون لدينا : $dr = 0 \Leftrightarrow r = R = ct$ و نجد

$$S = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^{\frac{\pi}{2}} R^2 \sin\varphi \cdot d\varphi \cdot d\theta \Leftrightarrow dS = R d\varphi \cdot R \sin\varphi d\theta = R^2 \sin\varphi \cdot d\varphi \cdot d\theta$$

$$S = R^2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin\varphi d\varphi \cdot \int_0^{\frac{\pi}{2}} d\theta = R^2 [-\cos\varphi]_0^{\frac{\pi}{2}} \cdot [\theta]_0^{\frac{\pi}{2}} = \frac{\pi}{2} R^2 \quad \text{لنجد في الأخير:}$$

4- و يكون الحجم : $dV = dr \cdot r d\varphi \cdot r \sin\varphi d\theta = r^2 dr \cdot \sin\varphi d\varphi \cdot d\theta$

$$V = \int_0^\pi \int_0^\pi r^2 dr \cdot \sin\varphi d\varphi \cdot d\theta = \left[\frac{r^3}{3} \right]_0^R \cdot [-\cos\varphi]_0^\pi \cdot [\theta]_0^\pi = \frac{2}{3} \pi R^3$$

المساحة المحسوبة في السؤال 3 تمثل 8\1 من الكرة لذلك تكون مساحة الكرة:

$$S_{sphere} = 8 \cdot S = 8 \cdot \frac{\pi}{2} R^2 = 4\pi R^2$$

والحجم المحسوب في السؤال 4 يمثل 2\1 الكرة و بالتالي نحصل على حجم الكرة:

$$V_{sphere} = 2 \cdot V = 2 \cdot \frac{2}{3} \pi R^3 = \frac{4}{3} \pi R^3$$

- التمرين 07 : ليكن الشعاعان : $\vec{U}_\rho = \text{Cos}\theta\vec{i} + \text{Sin}\theta\vec{j}$ و $\vec{U}_\theta = -\text{Sin}\theta\vec{i} + \text{Cos}\theta\vec{j}$ حيث :

$\theta = \omega t$ و ω ثابت موجب

1- أحسب طويلتي الشعاعين ، ماذا تستنتج

2- أحسب الجداءات السلمية $\vec{U}_\rho \cdot \vec{U}_\rho$ ، $\vec{U}_\theta \cdot \vec{U}_\theta$ و $\vec{U}_\rho \cdot \vec{U}_\theta$

3- أحسب $\frac{d\vec{U}_\rho}{dt}$ ، $\frac{d\vec{U}_\theta}{d\theta}$ ، ثم $\frac{d\vec{U}_\rho}{dt}$ و $\frac{d\vec{U}_\theta}{dt}$ ، ماذا تلاحظ ، بين أن : $\frac{d\vec{U}_\rho}{dt} + \omega\vec{U}_\theta = \vec{0}$

4- أحسب الجداءات الشعاعية $\vec{U}_\rho \wedge \vec{U}_\theta$ ، $\vec{U}_\rho \wedge \vec{k}$ ، $\vec{U}_\theta \wedge \vec{k}$ ، و $\frac{d(\vec{U}_\rho \wedge \vec{k})}{dt}$

الحل:

$$\|\vec{U}_\theta\| = \sqrt{(-\text{Sin}\theta)^2 + (\text{Cos}\theta)^2} = 1 \quad , \quad \|\vec{U}_\rho\| = \sqrt{(\text{Cos}\theta)^2 + (\text{Sin}\theta)^2} = 1 \quad -1$$

هذان الشعاعان شعاعا واحدة

$$\vec{U}_\rho \cdot \vec{U}_\rho = \text{Cos}\theta \cdot \text{Cos}\theta + \text{Sin}\theta \cdot \text{Sin}\theta = 1 \quad -2$$

$$\vec{U}_\theta \cdot \vec{U}_\theta = (-\text{Sin}\theta) \cdot (-\text{Sin}\theta) + (\text{Cos}\theta) \cdot (\text{Cos}\theta) = 1$$

$$\vec{U}_\rho \cdot \vec{U}_\theta = \text{Cos}\theta \cdot (-\text{Sin}\theta) + \text{Sin}\theta \cdot \text{Cos}\theta = 0$$

$$\frac{d\vec{U}_\rho}{d\theta} = \frac{d\text{Cos}\theta}{d\theta} \vec{i} + \frac{d\text{Sin}\theta}{d\theta} \vec{j} = -\text{Sin}\theta\vec{i} + \text{Cos}\theta\vec{j} = \vec{U}_\theta \quad -3$$

$$\frac{d\vec{U}_\theta}{d\theta} = \frac{d(-\text{Sin}\theta)}{d\theta} \vec{i} + \frac{d\text{Cos}\theta}{d\theta} \vec{j} = -\text{Cos}\theta\vec{i} - \text{Sin}\theta\vec{j} = -\vec{U}_\rho$$

$$\frac{d\vec{U}_\theta}{dt} = \frac{d\vec{U}_\theta}{d\theta} \cdot \frac{d\theta}{dt} = -\omega \vec{U}_\rho \quad \text{و} \quad \frac{d\vec{U}_\rho}{dt} = \frac{d\vec{U}_\rho}{d\theta} \cdot \frac{d\theta}{dt} = \omega \vec{U}_\theta$$

إذا أخذنا العلاقة الأخيرة و نقلنا الطرف الأيمن إلى الجهة الأخرى نحصل على العلاقة :

$$\frac{d\vec{U}_\rho}{dt} + \omega\vec{U}_\theta = \vec{0}$$

$$\vec{U}_\rho \wedge \vec{U}_\theta = (\text{Cos}\theta\vec{i} + \text{Sin}\theta\vec{j}) \wedge (-\text{Sin}\theta\vec{i} + \text{Cos}\theta\vec{j}) \quad -4$$

$$= \text{Cos}\theta^2 (\vec{i} \wedge \vec{j}) - \text{Sin}\theta^2 (\vec{j} \wedge \vec{i}) = \vec{k}$$

$$\vec{U}_\rho \wedge \vec{k} = (\text{Cos}\theta\vec{i} + \text{Sin}\theta\vec{j}) \wedge \vec{k} = \text{Cos}\theta(\vec{i} \wedge \vec{k}) + \text{Sin}\theta(\vec{j} \wedge \vec{k})$$

$$= \text{Cos}\theta(-\vec{j}) + \text{Sin}\theta(\vec{i}) = -\vec{U}_\theta$$

$$\vec{U}_\theta \wedge \vec{k} = (-\text{Sin}\theta\vec{i} + \text{Cos}\theta\vec{j}) \wedge \vec{k} = -\text{Sin}\theta(\vec{i} \wedge \vec{k}) + \text{Cos}\theta(\vec{j} \wedge \vec{k})$$

$$= -\text{Sin}\theta(-\vec{j}) + \text{Cos}\theta(\vec{i}) = \vec{U}_\rho$$

$$\frac{d(\vec{U}_\rho \wedge \vec{k})}{dt} = \frac{d\vec{U}_\rho}{dt} \wedge \vec{k} + \vec{U}_\rho \wedge \frac{d\vec{k}}{dt} = \frac{d\vec{U}_\rho}{dt} \wedge \vec{k} = \omega \vec{U}_\theta \wedge \vec{k} = \omega \vec{U}_\rho$$

تمارين إضافية غير محلولة

- **التمرين 08** : في حالة التمرين (02) ارسم شعاعي الواحدة الموافقين عند المواقع
 $\theta = \pi/4, \pi/2, 2\pi/3, 2\pi$

كذلك من أجل المسار المعرف بالمعادلة $\rho = a \sqrt{1 - (c/a)^2 \sin^2 \theta}$ ، حيث أن a و b ثابتان موجبان و $e = c/a$ يسمى تباعد المركز و $c^2 = a^2 - b^2$ ، شكل في جدول مجموع قيم θ و ρ الموافقة.

أرسم المسار و حدد طبيعته، ماذا يمثل a و b . مثل من أجل: $\theta = 0, \pi/3, \pi/2, 2\pi/3$ أشعة الواحدة.
 أعد نفس السؤال من أجل المعادلة القطبية: $\rho = \rho_0(1 + \cos \theta)$ في المجال $0 \leq \theta \leq 2\pi$

- **التمرين 09** : أعد التمرين (05) من أجل المعادلة: $\rho = b \cdot \theta$ و $z = a \cdot \theta$ ، a و b ثابتان موجبان في المجال $0 \leq \theta \leq 4\pi$. ثم مثل أشعة الواحدة عند النقطة ($\theta_0 = \pi/4$)

حل السلسلة رقم 03 : حركة النقطة المادية

- **التمرين 02**: ينتقل جسيم على مسار معادلته : $\vec{r} = (t^2 + t)\vec{i} + (3t - 2)\vec{j} + (2t^3 - 4t^2)\vec{k}$:
 أوجد عند اللحظة $t = 2s$:
 1- سرعته و طويلتها.
 2- تسارعه و طويلته.

- **التمرين 03**: تعطى إحداثيات نقطة مادية بدلالة الزمن على النحو التالي :

$$Y(t) = 4t(t-1) \text{ و } X(t) = 2t$$

- 1- عين طبيعة المسار و أرسمه في معلم ديكارتي ثم حدد نقطة بداية الحركة و اتجاهها
- 2- احسب عبارة شعاع السرعة عند اللحظة t ، ثم استخرج طوليتها
- 3- بين بأن الحركة ذات تسارع ثابت ، أحسب مركبتيه المماسية و النازمية ، ثم استنتج نصف قطر الإحناء عند اللحظة $t = 1s$. ما هي اللحظة الزمنية التي من أجلها يكون شعاعا السرعة و التسارع متعامدين ؟
- 4- هل توجد لحظة زمنية يكون فيها الشعاعان متوازيين ؟

- **التمرين 04**: نعرف شعاع الموقع لنقطة مادية بالمعادلة التالية: $\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$ ،

$$\text{حيث: } x(t) = R.\cos(\omega t) \text{ ، } y(t) = R.\sin(\omega t) \text{ و } z(t) = V_0 t$$

R, V_0 و ω ثوابت موجبة

- 1- أستخرج معادلة المسار ثم حدد طبيعته ؟
- 2- احسب شعاعي السرعة و التسارع
- 3- عين الزاوية بين شعاع السرعة و مولدات أسطوانة للمسار، ثم عين المعادلة الزمنية $S(t)$
- 4- نفترض أن $V_0 = 0$ كيف يصبح مسار النقطة المادية ؟ ما هي إذا المعادلة الزمنية ؟

- **التمرين 06** : تتحرك نقطة مادية في مستوى وفق المعادلات الوسيطة :

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

a, b و ω ثوابت موجبة، عين :

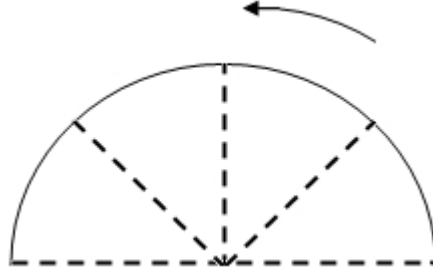
- 1- معادلة مسارها
- 2- عبارتي سرعتها و تسارعها
- 3- اللحظات التي من أجلها تكون طولتا السرعة و التسارع أعظمية

- **التمرين 08** : تتحرك نقطة مادية في الإحداثيات القطبية وفق المعادلات الوسيطة :

$$\rho = r(1 - \sin\omega t) \text{ ، } \theta = \omega t$$

- 1- شكل جدول تغير ρ ، θ بدلالة الزمن ثم أرسم مسار الحركة
- 2- أحسب المركبات القطبية لشعاعي السرعة و التسارع ، ثم استنتج المركبات الديكارتية الموافقة.
- 3- أحسب طوليتي السرعة و التسارع و استنتج المركبتين المماسية و النازمية لشعاع التسارع.
- 4- أحسب نصف قطر انحناء المسار بدلالة الزمن
- 5- أحسب طول المسار بين اللحظة الابتدائية $t_1 = 0$ و اللحظة $t_2 = 2\pi/\omega$

- **التمرين 09** : (المنزل) في حالة لمسار نصف دائري ، مثل شعاع التسارع عند النقاط المحددة :
 $\theta = 0 , \pi/4 , \pi/2 , 3\pi/4 , \pi$ ، و ذلك في الحالتين :
 - الحركة دائرية منتظمة
 - الحركة دائرية متغيرة بانتظام. (عند النقطة $\theta = 0$ نعطي $\gamma = 0$)



الحركة النسبية

- **التمرين 11** : إحدائيات جسيم متحرك بالنسبة للمعلم $(R, O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ تعطى بدلالة الزمن حسب العلاقات :

$$x(t) = t^2 - 4t + 1 ; y(t) = -2t^4 ; z(t) = 3t^2 .$$

وتكتب في معلم ثاني $(R', O', \vec{i}', \vec{j}', \vec{k}')$ من الشكل :

$$x' = t^2 + t + 2 ; y' = -2t^4 + 5 ; z' = 3t^2 - 7 .$$

- 1- أكتب عبارة سرعة الجسيم \vec{V} في المعلم $(R, O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ بدلالة سرعة الجسيم \vec{V}' في المعلم $(R', O', \vec{i}', \vec{j}', \vec{k}')$
- 2- أكتب نفس الشيء بالنسبة للتسارع .
- 3- حدد قانون الحركة المكتسبة للمعلم $(R', O', \vec{i}', \vec{j}', \vec{k}')$ بالنسبة للمعلم $(R, O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$

- **التمرين 12** : معلم نسبي $Ox'y'$ يقوم بدوران منتظم حول نقطة O ، و جسيم M يتحرك فوق المحور Ox' بسرعة ثابتة. في اللحظة الابتدائية الجسيم يوجد عند النقطة O و المحور Ox' متطابق مع المحور Ox

- 1- أحسب عبارة السرعة المكتسبة ، ثم أستنتج السرعة المطلقة.
في المرة الثانية النقطة تتحرك وفق المحور Ox' بتسارع ثابت بحيث تتواجد في اللحظة الابتدائية عند النقطة O و المحور Ox' متطابق مع المحور Ox
- 2- أحسب عبارات كل من التسارع النسبي ، التسارع المكتسب ، و التسارع التكميلي (كوريوليس) ، ثم أستنتج التسارع المطلق.
- 3- أستخرج مباشرة عبارة التسارع المطلق باستعمال مركبات شعاع الموقع في المعلم المطلق.

①

حل السلسلة رقم 2: حركة النقطة المادية

- التمرين 2 :-
1 - حساب شعاع السرعة :-

$$\vec{v} = \begin{cases} 2t+1 \\ 3 \\ 6t^2-8t \end{cases} \quad : t=2 \Rightarrow \vec{v} \begin{cases} 5 \\ 3 \\ 8 \end{cases} \Rightarrow \|\vec{v}\| = \sqrt{25+9+64} \approx 9,199$$

2 - حساب شعاع التسارع :-

$$\vec{a} = \begin{cases} 2 \\ 0 \\ 12t-8 \end{cases} \quad : t=2 \Rightarrow \vec{a} \begin{cases} 2 \\ 0 \\ 16 \end{cases} \Rightarrow \|\vec{a}\| = \sqrt{4+256} \approx 16,125$$

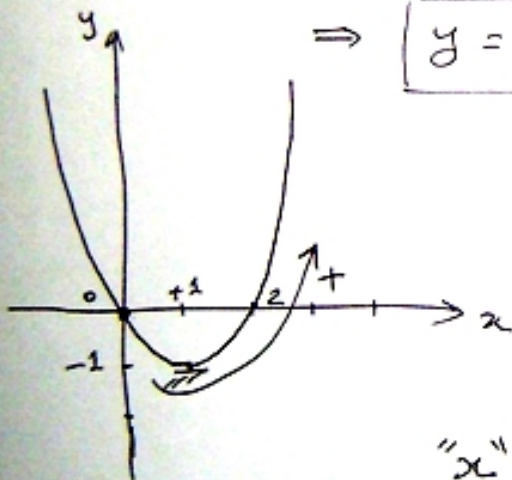
$$x = 2t \Rightarrow t = \frac{x}{2}$$

$$y = 4 \cdot \left(\frac{x}{2}\right) \left(\frac{x}{2} - 1\right)$$

- التمرين 3 :-

1 - طبيعة المسار ونحذف الزمن :-

$$\Rightarrow \boxed{y = x^2 - 2x}$$



هو قطع مكافئ، له محور موازي لـ (Oy) مقعر نحو الأعلى، يتقاطع مع (Ox) في النقطتين

$$x_1 = 0 \quad \text{و} \quad x_2 = 2$$

ذروته عند $x = 1$ و $y = -1$

بداية عند $t = 0$ أي عند $(0, 0)$

وكون في إيجابه تزداد الزمن "t" أي تزايد "x"

2 - حساب السرعة :-

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{4 + (8t-4)^2} \approx \vec{v} \begin{cases} 2 \\ 8t-4 \end{cases}$$

3 - حساب التسارع :-

$$\vec{a} \begin{cases} 0 \\ 8 \end{cases} \quad \text{أي أن التسارع ثابت نحو (Oy)}$$

$$\|\vec{a}_T\| = \left| \frac{d\|\vec{v}\|}{dt} \right|$$

لدينا دائماً: التسارع المعاكس :-

(2)

$$\frac{d\|\vec{v}\|}{dt} = \frac{1}{2} \frac{2(8t-4) \cdot 8}{\sqrt{4+(8t-4)^2}} = \frac{8(8t-4)}{\sqrt{4+(8t-4)^2}} \quad \text{نجد:}$$

$$\vec{u}_T = \frac{\vec{v}}{\|\vec{v}\|} \quad \left(\vec{\delta}_T = \frac{8(8t-4)}{\sqrt{4+(8t-4)^2}} \vec{u}_T \right) \quad \text{ولدينا إذاً } \vec{u}_T \text{ شعاع الوحدة المماسي}$$

$$\|\vec{\delta}_N\| = \sqrt{\|\vec{\delta}\|^2 - \|\vec{\delta}_T\|^2} \quad \text{والشمارع الناطقي:}$$

$$\|\vec{\delta}_N\| = \sqrt{(8)^2 - \left[\frac{8(8t-4)}{\sqrt{4+(8t-4)^2}} \right]^2} = \sqrt{\frac{4 \times 64}{\left[\sqrt{4+(8t-4)^2} \right]^2}}$$

$$\Rightarrow \|\vec{\delta}_N\| = \frac{16}{\sqrt{4+(8t-4)^2}} \Rightarrow \vec{\delta}_N = \|\vec{\delta}_N\| \cdot \vec{u}_N$$

\vec{u}_N : شعاع الوحدة الناطقي

$$\|\vec{\delta}_N\| = \frac{\|\vec{v}\|^2}{S} \quad \text{حساب نصف قطر الانحناء: لدينا دائماً}$$

$$S = \frac{\|\vec{v}\|^2}{\|\vec{\delta}_N\|} = \frac{\left[4 + (8t-4)^2 \right]}{\left[\frac{16}{\sqrt{4+(8t-4)^2}} \right]} \quad * S: \text{نصف قطر الانحناء:}$$

$$\Rightarrow S = \frac{1}{16} \left[4 + (8t-4)^2 \right]^{3/2} = \frac{1}{2} \left[1 + 4(2t-1)^2 \right]^{3/2}$$

* تكون \vec{v} و $\vec{\delta}$ متعامدين أي $\vec{v} \cdot \vec{\delta} = 0$ دائماً نحو (0y) لذلك \vec{v} سوف يكون نحو (0x) ومنه فإن $v_y = 0$

$$\text{أي } \boxed{t_0 = \frac{1}{2} \text{ s}} \Leftrightarrow 8t-4=0$$

4: يكون \vec{v} و $\vec{\delta}$ متوازيين أي $\vec{v} \cdot \vec{\delta} = \|\vec{v}\| \|\vec{\delta}\|$ دائماً نحو (0y) لذلك \vec{v} سوف يكون نحو (0y) ومنه $v_x = 0$ وهو مستحيل ($v_x = 8$)

③

- التمرين 4 :- نضع $\theta = \omega t$: الزاوية القطبية

$$z = \frac{V_0}{\omega} \theta, \quad y = R \sin \theta, \quad x = R \cos \theta \quad \text{ومنه} \quad t = \frac{\theta}{\omega} \quad (1)$$

$$\begin{cases} x = R \cos\left(\frac{\omega}{V_0} z\right) \\ y = R \sin\left(\frac{\omega}{V_0} z\right) \\ x^2 + y^2 = R^2 \end{cases}$$

وتكون معادلة المسار: \leftarrow
عباره عن لولب منتظم
قاعدته دائرة مركزها "O"
ونصف قطرها "R" وصوره Oz

4

(2) حساب شعاع السرعة :-

$$\vec{v} \begin{cases} \frac{dx}{dt} = -R\omega \sin \omega t \\ \frac{dy}{dt} = R\omega \cos \omega t \\ \frac{dz}{dt} = V_0 \end{cases}$$

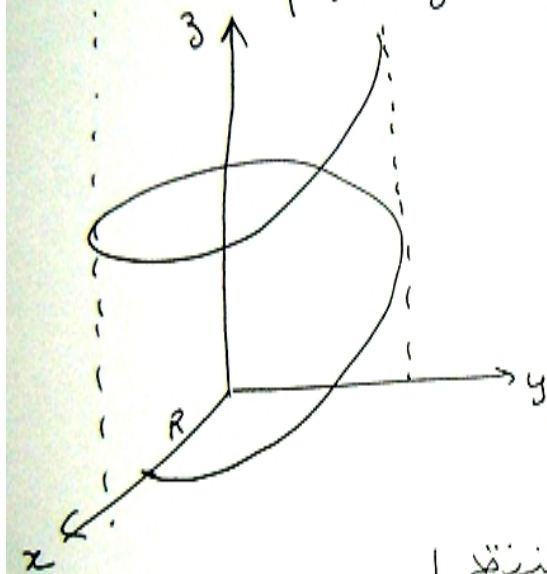
السرعة التفاضلية ثابتة (منتظم) $\frac{dz}{dt} = V_0 = \text{const}$

* حساب التسارع :-

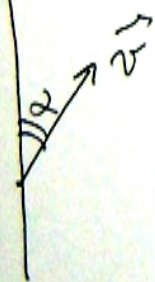
$$\vec{a} \begin{cases} \frac{dv_x}{dt} = -R\omega^2 \cos \omega t \\ \frac{dv_y}{dt} = -R\omega^2 \sin \omega t \\ \frac{dv_z}{dt} = \frac{dv_{\parallel}}{dt} = 0 \end{cases}$$

(3) - يقع المسار على السطح الجانبي للأسطوانة، يكون عند النقطة M

السرعة مماسية للمسار أي للسطح الجانبي لهذه الأسطوانة، والمولدات (les génératrices) هي مستقيمات عمودية تقع في سطح الأسطوانة

تكون موازية للمحور (Oz) أي للشعاع \vec{R} 

(المستقيم المولد)



(4)

ومنه : نستعمل الجداء السلمي : $\vec{v} \cdot \vec{e} = \|\vec{v}\| \cdot \|\vec{e}\| \cdot \cos(\vec{v}, \vec{e})$

لنجد : $\cos(\vec{v}, \vec{e}) = \cos \alpha = \frac{v_3}{\|\vec{v}\|}$

السرعة ثابتة
الحركة منتظمة : $\|\vec{v}\| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2} = \sqrt{R^2 \omega^2 + v_0^2}$

α : زاوية ثابتة : $\Rightarrow \cos \alpha = \frac{v_0}{\sqrt{R^2 \omega^2 + v_0^2}}$

حساب المعادلة الزمنية :

$\|\vec{v}\| = \left| \frac{ds}{dt} \right| \Rightarrow ds = \|\vec{v}\| \cdot dt \Rightarrow s(t) = \int_0^t \|\vec{v}\| \cdot dt$

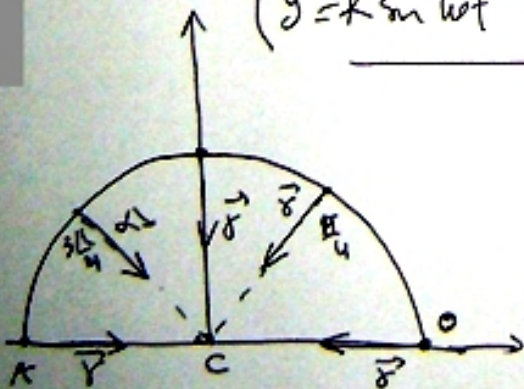
$\Rightarrow s(t) = \int_0^t \sqrt{R^2 \omega^2 + v_0^2} \cdot dt$

$s(t) = (\sqrt{R^2 \omega^2 + v_0^2}) \cdot t$

(4) :- عندما تصبح $v_0 = 0$ لا توجد مركبة حسب (03) والحركة

تصبح دائرية منتظمة :

$$\begin{cases} x = R \cos \omega t \\ y = R \sin \omega t \end{cases} \Rightarrow x^2 + y^2 = R^2$$



- التمرين 09 :- الحركة دائرية :

* الحركة منتظمة $\|\vec{v}\| = ct$

وبالتالي : $\|\vec{v}\| = \frac{\|\vec{v}\|^2}{R} = ct$

$\|\vec{a}_T\| = \frac{d\|\vec{v}\|}{dt} = 0$

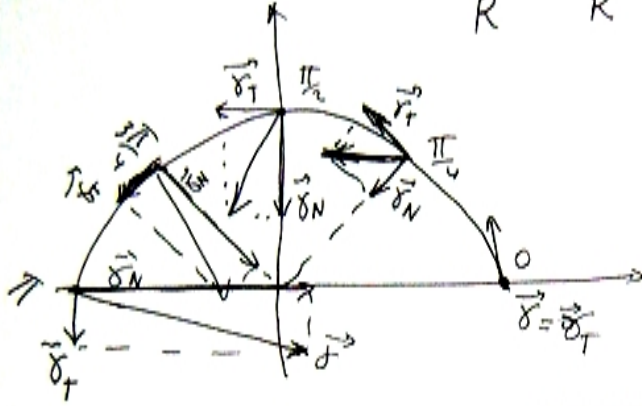
أي أن $\|\vec{a}\| = \|\vec{a}_N\| = ct$ لها نفس الطولية وموجهة نحو مركز الدائرة

5

* الحركة متغيرة بانتظام : $\frac{d\|\vec{v}\|}{dt} = ct$

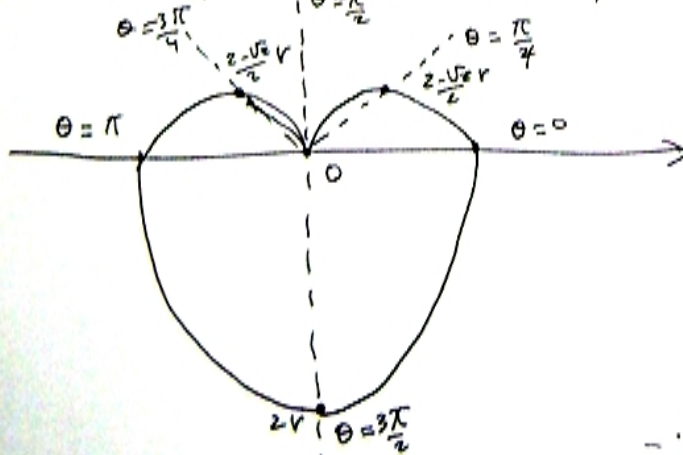
وهذا يعني أن $\|\vec{v}\| = \|\vec{v}_0\| + \int_0^t ct dt = \|\vec{v}_0\| + \frac{c}{2}t^2$

والسارع الناتج : $\|\vec{a}_N\| = \frac{d\|\vec{v}\|^2}{R dt} = \frac{d(\|\vec{v}_0\|^2 + ct^2)}{R dt} = \frac{2ct}{R}$ يتزايد من الشكل $\sim t^2$



t	0	$\frac{\pi}{4\omega}$	$\frac{\pi}{2\omega}$	$\frac{3\pi}{4\omega}$	$\frac{\pi}{\omega}$	$\frac{5\pi}{2\omega}$	$\frac{2\pi}{\omega}$
theta	0	$\pi/4$	$\pi/2$	$3\pi/4$	π	$3\pi/2$	2π
r	r	$r\sqrt{\frac{2-\sqrt{2}}{2}}$	0	$r\sqrt{\frac{2-\sqrt{2}}{2}}$	r	2r	r

- التمرين 08 :-
-1



2 - حساب السرعة :-

$\dot{r} = -r\omega \cos \omega t$, $\dot{\theta} = \omega$ $\vec{v} = \frac{d\vec{OH}}{dt} = \dot{r}\vec{u}_r + r\dot{\theta}\vec{u}_\theta = \vec{OH} = \dot{r}\vec{u}_r + r\dot{\theta}\vec{u}_\theta$

بالتعويض نجد : $\vec{v} = (-r\omega \cos \omega t)\vec{u}_r + (r\omega[1 - \sin \omega t])\vec{u}_\theta$

$\vec{v} \begin{cases} v_x = -2r\omega \cos^2 \omega t \\ v_y = r\omega \cos \omega t (1 - 2 \sin \omega t) \end{cases}$

6

- حساب التسارع :- $\vec{\gamma} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{OH}}{dt^2}$

$$\vec{\gamma} = (\ddot{s} - s\dot{\theta}^2)\vec{u}_s + (2\dot{s}\dot{\theta} + s\ddot{\theta})\vec{u}_\theta$$

مع $\dot{\theta} = \dot{\omega} = 0$ و $\ddot{s} = r\omega^2 \sin \omega t$ و حينه :

$$\vec{\gamma} = [r\omega^2 \sin \omega t - r\omega^2(1 - \sin \omega t)]\vec{u}_s + [-2r\omega^2 \cos \omega t]\vec{u}_\theta$$

$$\vec{\gamma} \begin{cases} \gamma_x = r\omega^2 (4 \sin \omega t \cos \omega t - 1) \\ \gamma_y = r\omega^2 (4 \sin^2 \omega t - 3) \end{cases}$$

3- طويلة السرعة $\|\vec{v}\| = \sqrt{(-r\omega \cos \omega t)^2 + (r\omega[1 - \sin \omega t])^2} = r\omega \sqrt{2(1 - \sin \omega t)}$

- طويلة التسارع :- $\|\vec{\gamma}\| = \sqrt{(2 \sin \omega t - 1)^2 + (-2 \cos \omega t)^2} \cdot r\omega^2 = r\omega^2 \sqrt{5 - 4 \sin \omega t}$

- التسارع المماسي :- $\|\vec{\gamma}_T\| = \frac{d\|\vec{v}\|}{dt} = -\frac{r\omega^2 \cos \omega t}{\sqrt{2(1 - \sin \omega t)}}$

- التسارع الناطقي :- $\|\vec{\gamma}_N\| = \sqrt{\|\vec{\gamma}\|^2 - \|\vec{\gamma}_T\|^2} = r\omega^2 \left[(5 - 4 \sin \omega t) - \frac{\cos^2 \omega t}{2(1 - \sin \omega t)} \right]^{1/2}$

$$= r\omega^2 \left[\frac{9 - 18 \sin \omega t + 9 \sin^2 \omega t}{2(1 - \sin \omega t)} \right]^{1/2} = \frac{\sqrt{9}}{2} \cdot r\omega^2 \left[\frac{(1 - \sin \omega t)^2}{(1 - \sin \omega t)} \right]^{1/2}$$

$$\|\vec{\gamma}_N\| = \frac{\sqrt{9}}{2} r\omega^2 (1 - \sin \omega t)^{1/2}$$

4- حساب نصف قطر الانحناء :- لدينا $\|\vec{\gamma}_N\| = \frac{\|\vec{v}\|^2}{\rho}$

$$\rho = \frac{\|\vec{v}\|^2}{\|\vec{\gamma}_N\|} = \frac{2\sqrt{2} r \cdot \sqrt{1 - \sin \omega t}}{3}$$

$$\rho = \frac{2r^2 \omega^2 (1 - \sin \omega t)}{\frac{\sqrt{9}}{2} r\omega^2 (1 - \sin \omega t)^{1/2}}$$

7

5- حساب طول المسار:

$$dS = \|\vec{v}\| \cdot dt$$

$$\Rightarrow S = \int_{t_1}^t \|\vec{v}\| \cdot dt = \int_0^{\frac{2\pi}{\omega}} r\omega \sqrt{2(1 - \sin \omega t)} \cdot dt, \quad 1 = \sin^2 \frac{\omega t}{2} + \cos^2 \frac{\omega t}{2}$$

$$\Rightarrow S = \int_0^{\frac{2\pi}{\omega}} r\omega \sqrt{2 \left(\sin^2 \frac{\omega t}{2} - \cos \frac{\omega t}{2} \right)^2} \cdot dt = r\omega \sqrt{2} \int_0^{\frac{2\pi}{\omega}} \left(\sin \frac{\omega t}{2} - \cos \frac{\omega t}{2} \right) dt$$

$$S = r\omega \sqrt{2} \left[\frac{2}{\omega} \left(-\cos \frac{\omega t}{2} - \sin \frac{\omega t}{2} \right) \right]_0^{\frac{2\pi}{\omega}} = 2\sqrt{2} r \cdot [(\cos \pi - \sin \pi) - (\cos 0 - \sin 0)]$$

$$S = r\omega \sqrt{2} [-1 - (-1)] = -2\sqrt{2} r\omega$$

ننزع (-) لأن $S > 0$ دائماً والإشارة (-) جاءت من الجذر

الحركة النسبية:

1- في المعلم $(0, 1, 3, 2)$ لدينا

في المعلم $(0, 2, 1, 6)$ نجد:

2- في المعلم $(0, 1, 3, 2)$

في المعلم $(0, 2, 1, 6)$

$\vec{v} = \begin{cases} 2t - 4 \\ -8t^3 \\ 6t \end{cases}$

$\vec{v}_1 = \begin{cases} 2t + 1 \\ -8t^3 \\ 6t \end{cases}$

$\vec{\gamma} = \begin{cases} 2 \\ -24t^2 \\ 6 \end{cases}$

$\vec{\gamma}' = \begin{cases} 2 \\ -24t^2 \\ 6 \end{cases}$

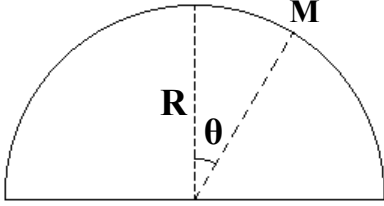
$\vec{v} = \vec{v}' - 5\vec{x}$

في الحالة العامة نكتب: $\vec{v} = \vec{v}' + \vec{v}_e$ حيث \vec{v}_e السرعة الممكنة بالمعالية نجد أن أي أن المعلم $(0, 1, 3, 2)$ يتحرك بسرعة $\vec{v}_e = -5\vec{x}$ بالنسبة للمعلم $(0, 2, 1, 6)$

السلسلة رقم 03 : تحريك النقطة المادية

- **التمرين 01** : جسم كتلته m يتحرك على مستوي أفقي بحيث ينطلق بسرعة ابتدائية \vec{V}_0 . بعد قطع مسافة d يتوقف الجسم عن الحركة، أستنتج قيمة معامل الاحتكاك f ، و زمن توقف الجسم .

- **التمرين 02** : جسم كتلته m موجود عند قمة نصف كرة من الجليد نصف قطرها R ، ينزلق دون احتكاك و دون سرعة ابتدائية

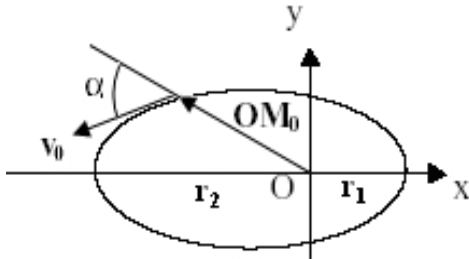


- 1- حدد مجموع القوى التي تؤثر في الجسم، ثم أحسب قوة رد الفعل عند النقطة M بدلالة الزاوية θ ، g و m .
- 2- أوجد الزاوية التي يغادر بها الجسم الكرة و السرعة التي اكتسبها.

- **التمرين 03** : كتلة m تحت تأثير قوتين : $\vec{F}_1 = a. \sin(\omega t). \vec{i}$ و $\vec{F}_2 = b. \cos(\omega t). \vec{j}$ حيث a و b ثابتان موجبان، في اللحظة الابتدائية $t = 0$ توجد الكتلة عند النقطة $M_0(0, y_0)$ و يملك سرعة $\vec{V}_0 = V_0. \vec{i}$ مع $(V_0 = -a/m\omega, y_0 = -b/m\omega^2)$

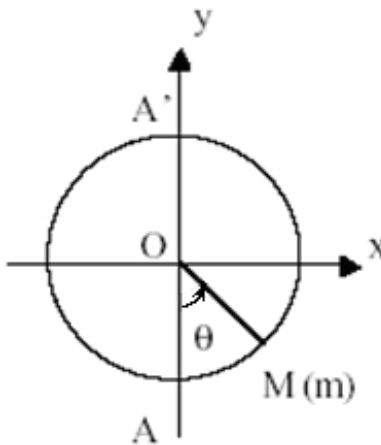
- 1- أوجد عبارة التسارع
- 2- أوجد عبارة السرعة
- 3- أوجد معادلة المسار

- **التمرين 04** : بين أن في حالة نقطة مادية خاضعة لتأثير قوة مركزية وكان مسارها دائريا، فإن حركتها تكون دائرية منتظمة.



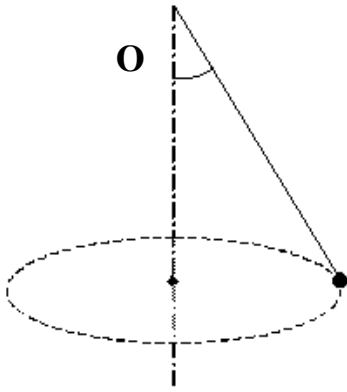
- **التمرين 05** : نقطة مادية تحت تأثير قوة مركزية مركزها O ، تسلك مساراً إهليجياً. عند النقطة M_0 ، شعاع موقعها هو OM_0 و سرعتها v_0 مع الزاوية $\alpha = (OM_0, v_0)$. القيم الحدية لـ OM_0 هي r_1 و r_2 مع $r_2 > r_1$. أحسب قيمة السرعة في هاتين النقطتين بدلالة معطيات التمرين

- **التمرين 06** : نقطة مادية M كتلتها m مربوطة بالمركز O بواسطة خيط غير قابل للتمدد و مهمل الكتلة، تتحرك على مسار دائري شاقولي نصف قطره r .



- 1- أحسب شدة توتر الخيط عند النقطتين A و A' بدلالة v_A, r, m و g ، هل القيم موجبة
- 2- أكتب المعادلة الأساسية للحريك، ثم استنتج المعادلة التفاضلية للزاوية θ التي يصنعها OM مع الشاقول (لأجل مكاملة المعادلة نضرب طرفيها بالمقدار $d\theta/dt$) ثم استنتج السرعة عند اللحظة t مع العلم أن السرعة الابتدائية ($\theta = 0$) هي v_0 (نكتب v^2 بدلالة v_0, g, r, θ). أحسب عند ذلك شدة توتر الخيط
- 3- لنعتبر θ_v قيمة الزاوية التي تكون من أجلها السرعة معدومة، و θ_T القيمة التي يكون من أجلها التوتر معدوماً، أستخرج عبارة كل من $\cos \theta_T$ و $\cos \theta_v$ بدلالة نفس المعطيات ثم أرسمها بدلالة v_0 و استنتج طبيعة الحركة حسب قيمة v_0

- **التمرين 07:** نعتبر نقطة مادية معلقة في طرف خيط طوله L و طرفه الآخر ثابت عند النقطة O .



- نفترض أن النقطة المادية تقوم بحركة دائرية منتظمة بسرعة زاوية ω_1 .
- 1- أوجد العلاقة بين ω_1 و L ، g ، $\cos\alpha$. أحسب توتر الخيط
 - 2- بين أن الحركة تكون ممكنة إذا كانت $\omega_1 \geq \omega_0$ ، عين هذه القيمة
 - 3- أحسب كمية الحركة $\vec{P} = m \cdot \vec{V}$ و العزم الحركي \vec{L} ، ثم عزم محصلة القوى بالنسبة للنقطة O . تحقق من نظرية العزم الحركي
 - 4- نفترض أن النقطة المادية تتحرك هذه المرة على السطح الجانبي لمخروط نصف زاوية رأسه α ، بسرعة زاوية ثابتة ω_2 حيث $\omega_2 < \omega_1$ و أن الحركة تتم دون احتكاك، ما هي قيمة رد فعل المخروط على النقطة المادية، ماذا يحدث في حالة $\omega_2 > \omega_1$.

- **التمرين 08: (المنزل)** جسم كتلته m ، يسقط شاقوليا بدون سرعة ابتدائية ، تحت تأثير الثقل ، يخضع

إلى قوة مقاومة الهواء و التي تتبع القانون : $\vec{R} = K \cdot m \cdot \vec{V}$ ، حيث K ثابت موجب .

- 1- أكتب القانون الأساسي للتحريك في هذه الحالة
- 2- أستخرج المعادلة التفاضلية التي تحدد قانون تغير السرعة مع الزمن
- 3- ماذا يحدث لو قذفت الكتلة بسرعة \vec{V}_0 نحو الأسفل.
- 4- عين في الحالتين قيمة السرعة الحدية.

- **التمرين 09: (المنزل)** جسيم كتلته m و شحنته q موضوع داخل وسط حيث ينتشر حقل كهربائي من

الشكل : $\vec{E} = E_0 \cdot \vec{j}$ حيث E_0 ثابت موجب، في البداية يوجد الجسيم عند مركز الإحداثيات و يملك سرعة \vec{V}_0 تصنع زاوية α مع المحور Ox . نفترض بأن الوسط الذي ينتقل فيه الجسيم يؤثر فيه بقوة احتكاك لزوج

من الشكل : $\vec{F}_f = -K \cdot \vec{V}$ حيث \vec{V} هي سرعة الجسيم. يمكننا إهمال الثقل أمام القوى الأخرى

1- أكتب العلاقة الأساسية للتحريك

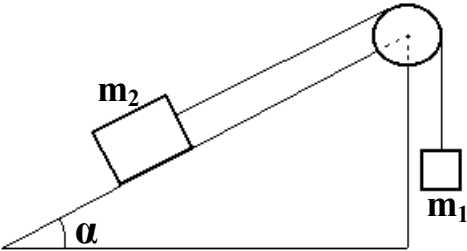
2- أستخرج المعادلة التفاضلية للسرعة للجسيم ثم بين أن السرعة تكتب من الشكل :

$$V_x = a \cdot e^{-\beta t} \quad \text{و} \quad V_y = c \cdot e^{-\beta t} + d \quad \text{أحسب } a, \beta, c, d$$

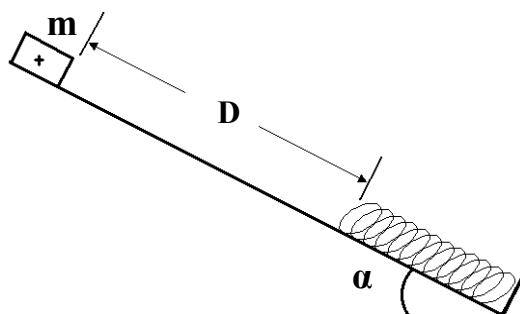
3- أستنتج $x(t)$ ، $y(t)$ ، إلى أي قيم حدية تنتهي هاتين الدالتين لما $t \rightarrow \infty$. ما هو شكل المسار.

- **التمرين 10: (المنزل)** جملة مشكلة من كتلتين m_1 و m_2 مرتبطتان بواسطة خيط غير قابل للتمدد يعبر

عبر بكرة عديمة الكتلة حسب الشكل.



- 1- حدد مجموع القوى التي تؤثر في m_1 وفي m_2
- 2- أستخرج عبارة تسارع الكتلتين بدلالة m_1 ، m_2 ، g و α .
- 3- أدرس بدلالة m_1 و m_2 طبيعة و اتجاه الحركة، حدد التوازن
- 4- نريد أن يكون التسارع $\gamma = 1/10 \cdot g$ ، ما هي نسبة الكتلتين بدلالة الزاوية α .



- **التمرين 11: (المنزل)** جسم كتلته $m = 10\text{Kg}$ ينزلق

على مستوي مائل زاويته α و معامل احتكاكه $f = 0.1$

1- ما هي أصغر زاوية α_{\min} يبدأ الجسم الحركة معها

2- نأخذ زاوية $\alpha = 30^\circ > \alpha_{\min}$:

أ- أكتب القانون الأساسي للتحريك، و استخرج عبارة التسارع

ب- إذا كانت سرعة الجسم الابتدائية معدومة، ما قيمة سرعته

بعد أن يقطع مسافة $D = 10\text{m}$.

ت- عند هذه المسافة يصطدم الجسم بنابض ثابت مرونته

$K = 200\text{N/m}$ ، فينقلص لمسافة ΔX ، أوجد قيمة الانكماش العظمى

ث- يرتد الجسم نحو الأعلى لمسافة D ، أحسب هذه المسافة (نأخذ $g = 10\text{m/S}^2$).

- **التمرين 12: (المنزل)** جسم كتلته m ينزلق على سطح موجه مشكل من ثلاثة أجزاء : AB جزء من

دائرة نصف قطرها R ، و BC جزء مستقيم أفقي طوله $2R$ ، و CD ربع آخر من دائرة لها نفس نصف

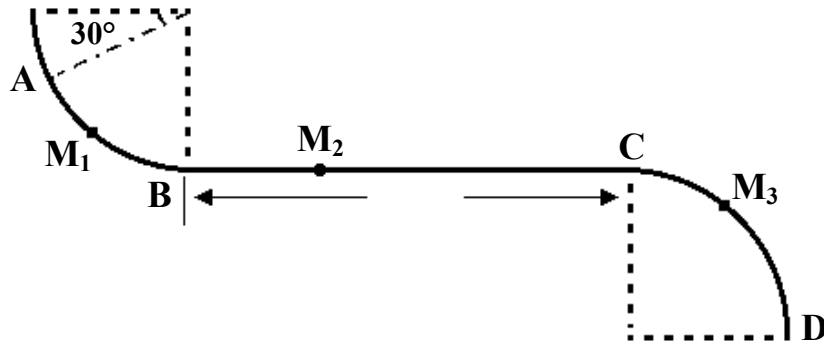
القطر. ينزلق الجسم بدون احتكاك على الجزئين AB و CD و على الجزء BC باحتكاك معاملته f .

نترك الجسم عند النقطة A ($\theta = 30^\circ$, $t = 0$) بدون سرعة ابتدائية أوجد:

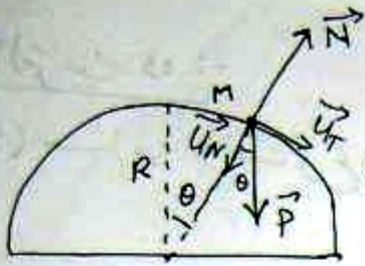
1- السرعة و رد الفعل عند نقطة كيفية M_1 من الجزء AB ، ثم استنتج السرعة عند النقطة B .

2- السرعة و رد الفعل عند نقطة كيفية M_2 من الجزء BC ، أحسب السرعة عند النقطة C

3- السرعة و رد الفعل عند نقطة كيفية M_3 من الجزء CD ، أوجد الزاوية التي يغادر بها الجسم هذا السطح.



①



- حل التمرين ٤٤: القوى المؤثرة هي

الثقل \vec{P} ورد الفعل الناطقي \vec{N} (بدون احتكاك)

قانون نيوتن يكتب

$$\vec{P} + \vec{N} = m\vec{\gamma}$$

نستعمل الإحداثيات الذاتية (\vec{u}_N, \vec{u}_T)

$$\textcircled{1} \quad P \cos \theta - N = m \gamma_N = m \frac{V^2}{R}$$

$$\textcircled{2} \quad P \sin \theta = m \gamma_T = m \frac{dV}{dt}$$

لدينا حركة دائرية لذلك: $V = R\omega = R \frac{d\theta}{dt}$ ، نضرب $\textcircled{2}$ في $\frac{d\theta}{dt}$ ثم نعوض بـ V فنجد:

$$mg \sin \theta \cdot \frac{d\theta}{dt} = m \frac{dV}{dt} \cdot \frac{V}{R}$$

$$\int_0^\theta mg \sin \theta d\theta = \int \frac{m}{R} V dV$$

$$\textcircled{1} \quad mg [1 - \cos \theta] = \frac{1}{2} \frac{m}{R} V^2 \quad \Leftarrow$$

$$N = mg \cos \theta - \frac{m}{R} V^2 = mg [3 \cos \theta - 2] \quad \Leftarrow$$

② - يغادر الجسم سطح الكرة عندما تصبح $N=0$ فنجد:

$$\cos \theta_0 = \frac{2}{3} \quad \Leftarrow 3 \cos \theta_0 = 2$$

- التمرين 03 :-

(1) حساب التسارع :

$$\begin{cases} x = \frac{a}{m} \sin \omega t \\ y = \frac{b}{m} \cos \omega t \end{cases}$$

(2) حساب السرعة : بالتكامل :

$$\begin{cases} v_x = -\frac{a}{m\omega} \cos \omega t + v_{x0} \\ v_y = \frac{b}{m\omega} \sin \omega t + v_{y0} \end{cases}$$

à t=0

$$\begin{cases} v_x(0) = -\frac{a}{m\omega} \Rightarrow v_{x0} = 0 \\ v_y(0) = 0 \Rightarrow v_{y0} = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} v_x = -\frac{a}{m\omega} \cos \omega t \\ v_y = \frac{b}{m\omega} \sin \omega t \end{cases}$$

(3) حساب المسافة : بالتكامل :

$$\begin{cases} x = -\frac{a}{m\omega^2} \sin \omega t + x_0 \\ y = -\frac{b}{m\omega^2} \cos \omega t + y_0 \end{cases}$$

à t=0

$$\begin{cases} x(0) = 0 \Rightarrow x_0 = 0 \\ y(0) = -\frac{b}{m\omega^2} \Rightarrow y_0 = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x = -\frac{a}{m\omega^2} \sin \omega t \\ y = -\frac{b}{m\omega^2} \cos \omega t \end{cases}$$

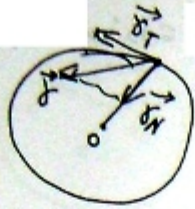
وتكون معادلة المسار هي :

$$\frac{x^2}{\left(\frac{-a}{m\omega^2}\right)^2} + \frac{y^2}{\left(\frac{-b}{m\omega^2}\right)^2} = 1$$

قطع ناقص

3

- التمرين 04: الحركة ذات تسارع مركزي وفي هذه الحالة



المركز هو مركز الدائرة:

\vec{a} متجه دائماً نحو المركز "O"

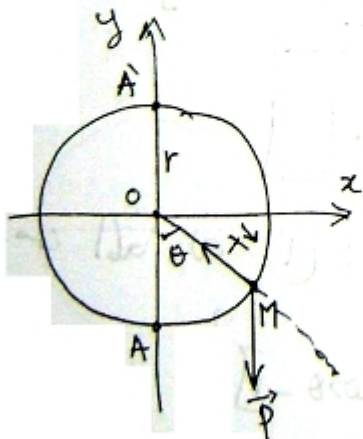
\vec{v} مماسي للمسار لذلك \vec{a} غير موجه نحو "O" وبالتالي في حالة

$\vec{v} \neq \vec{0}$ نلاحظ أن \vec{a} غير موجه نحو "O" والنتيجة هي

الحركة ذات تسارع مركزي $\Leftrightarrow \vec{a}_T = \vec{0}$

أي الحركة دائرية منتظمة

- التمرين 06: - سنتعمل نفس الطريقة في التمرين (05):



(1) - لدينا دائماً: $\vec{P} + \vec{T} = m\vec{a}$

نأخذ الإحداثيات الناتجة $(\vec{u}_r, \vec{u}_\tau)$

بالإسقاط:

$$\begin{cases} T - mg \cos\theta = m a_H = m \frac{v^2}{r} \quad (1) \\ - mg \sin\theta = m a_\tau = m \frac{dv}{dt} \quad (2) \end{cases}$$

في النقطة (A): $\theta = 0$ المعادلة (1) تصبح $T_A - mg = \frac{m}{r} V_A^2$

$$T_A = mg + \frac{m}{r} V_A^2$$

$$T_A + mg = \frac{m}{r} V_A^2$$

في النقطة (A): $\theta = \pi$ المعادلة (1) تصبح

$$T_A = -mg + \frac{m}{r} V_A^2$$

④

$$-mg \sin \theta = m \delta r = m \frac{dv}{dt} \quad : \text{ (2) نأخذ المعادلة (2)}$$

$$v = r \frac{d\theta}{dt} \quad : \text{ نضرب المعادلة (2) مع } \frac{d\theta}{dt}$$

$$-mg \sin \theta \cdot \frac{d\theta}{dt} = m \cdot \frac{dv}{dt} \cdot \frac{v}{r} \quad \Leftrightarrow$$

ونفصل على المعادلة المتفاضلة :

$$\boxed{-g \sin \theta d\theta = \frac{1}{r} v dv}$$

$$\left[g \cos \theta \right]_0^\theta = \left[\frac{1}{2} \frac{v^2}{r} \right]_{v_0}^v$$

بالتكامل :

$$\Rightarrow g [\cos \theta - 1] = \frac{1}{2r} [v^2 - v_0^2]$$

$$\Rightarrow \boxed{v^2 = v_0^2 + 2gr [\cos \theta - 1]}$$

$$T = mg \cos \theta + m \frac{v^2}{r} \quad : \text{ (1) ومن المعادلة (1)}$$

$$T = mg \cos \theta + \frac{m}{r} \left\{ v_0^2 + 2gr [\cos \theta - 1] \right\}$$

$$\boxed{T = m \frac{v_0^2}{r} + gm [3 \cos \theta - 2]}$$

$$\cos \theta_v = 1 - \frac{v_0^2}{2gr} \quad \Leftrightarrow v=0 \quad \text{-(3)}$$

$$\cos \theta_T = \frac{2}{3} - \frac{v_0^2}{3gr} \quad \Leftrightarrow T=0$$

5- الثمرين :- الحركة ذات تسارع مركزي لذلك لدينا قانون

المساحات : (سرعة المسح) : $\frac{dS}{dt} = \frac{1}{2} C$ ، ثابت المساحات

$V_s = \frac{dS}{dt} = \frac{1}{2} \frac{\|\vec{L}\|}{m} \Leftrightarrow C = \frac{\|\vec{L}\|}{m}$ هو العزم المركزي

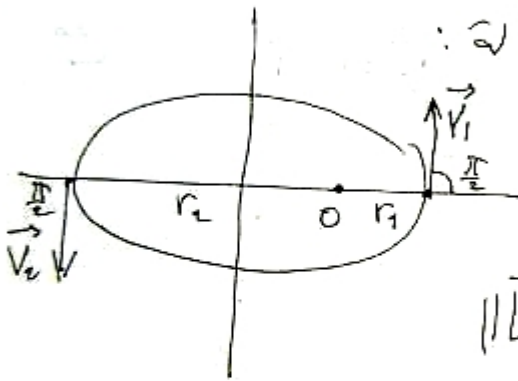
$\vec{L} = m(\vec{OM} \wedge \vec{V}) \Leftrightarrow \vec{L} = \vec{OM} \wedge \vec{P}$ مع

عند النقطة M_0 : $\|\vec{L}_0\| = m \|\vec{OM}_0\| \cdot \|\vec{V}_0\| \cdot \sin \alpha = ct$

العزم المركزي ثابت في هذه الحالة :

عند $M_1 (r_1)$ و $M_2 (r_2)$

الزاوية $\alpha = \frac{\pi}{2}$ ومنه



$\|\vec{L}_1\| = m r_1 \cdot V_1$

$\|\vec{L}_2\| = m r_2 \cdot V_2$

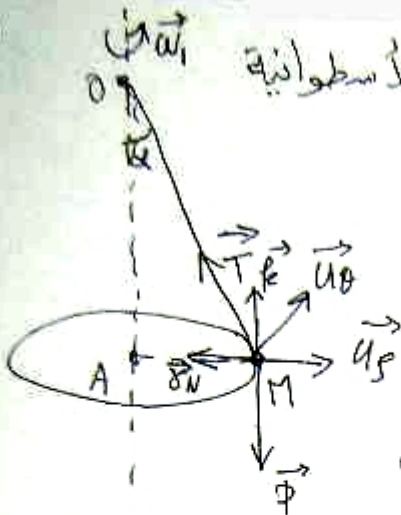
$\|\vec{L}_0\| = \|\vec{L}_1\| = \|\vec{L}_2\|$

$V_1 = \frac{\|\vec{L}_0\|}{m r_1} = \frac{\|\vec{OM}_0\| \cdot \|\vec{V}_0\| \sin \alpha}{r_1}$

$V_2 = \frac{\|\vec{L}_0\|}{m r_2} = \frac{\|\vec{OM}_0\| \cdot \|\vec{V}_0\| \sin \alpha}{r_2}$

فتجد :

6 - التمرين 07: نستعمل الإحداثيات الأسطوانية



1- الحركة دائرية منتظمة مركزها "A"

قانون التمرين تكتب: $\vec{P} + \vec{T} = m\vec{\delta}_H$

بالإسقاط على \vec{k} و \vec{e}_r نجد:

$$\textcircled{1} * -T \sin \alpha = -m\delta_H \quad \text{و} \quad \textcircled{2} * T \cos \alpha - P = 0$$

مع $\delta_N = \frac{v^2}{r} = r\omega_1^2$ و $r = L \sin \alpha$ \Leftarrow

بالتعويض نجد: $\cos \alpha = \frac{g}{L\omega_1^2}$ و $T = mL\omega_1^2$

(2) $\cos \alpha \leq 1$ ومنه $\frac{g}{L\omega_1^2} \leq 1$ أو $\omega_1 \geq \omega_0 = \sqrt{\frac{g}{L}}$

(3) لدينا: $\vec{OM} = L \sin \alpha \vec{e}_r - L \cos \alpha \vec{k}$ \Leftarrow

والعزم الميكانيكي: $\vec{L} = \vec{OM} \wedge \vec{P} = m(L \sin \alpha \vec{e}_r - L \cos \alpha \vec{k}) \wedge (-mg \vec{k})$

$\frac{d\vec{L}}{dt} = L^2 \omega_1^2 (-\sin \alpha \cos \alpha \cdot \omega_1 \vec{e}_\theta) \cdot m$ و $\vec{L} = L^2 \omega_1^2 (\sin^2 \alpha \vec{k} - \sin \alpha \cos \alpha \vec{e}_\theta)$

$\frac{d\vec{L}}{dt} = -mL^2 \omega_1^2 \sin \alpha \cos \alpha \vec{e}_\theta$ \Leftarrow

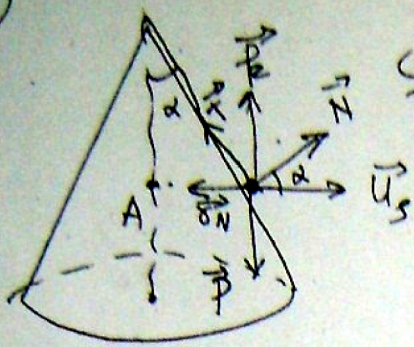
وعزم القوى هو فقط ناتج عن الثقل لأن $\vec{OM} \parallel \vec{T}$

$\vec{M}_P = \vec{OM} \wedge \vec{P} = (L \sin \alpha \vec{e}_r - L \cos \alpha \vec{k}) \wedge (-mg \vec{k})$

مع $\cos \alpha = \frac{g}{L\omega_1^2}$ $\vec{M}_P = +L \sin \alpha mg \vec{e}_\theta$

وهي نفس القيمة $\frac{d\vec{L}}{dt} = -mL^2 \omega_1^2 \sin \alpha \cdot \frac{g}{L\omega_1^2} \vec{e}_\theta = -L \sin \alpha mg \vec{e}_\theta$

(7)



(4) - رد الفعل عمودي على السطح الجانبي لأن الاحتكاك معدوم
بالإسقاط على \vec{k} و \vec{u}_θ نجد :

$$\vec{T} + \vec{N} + \vec{P} = m \vec{\delta}_N$$

$$\delta_N = L \sin \alpha \omega_2^2$$

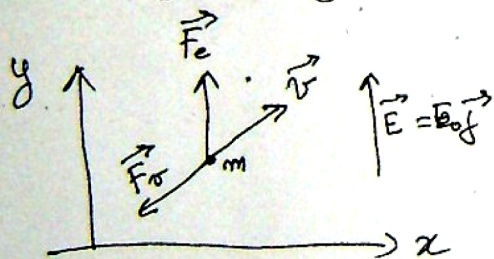
$$\alpha = \omega t$$

$$\begin{aligned} \text{مع } \vec{u}_\theta \quad (1) \quad -T \sin \alpha + N \cos \alpha &= m \delta_N \\ \text{مع } \vec{k} \quad (2) \quad T \cos \alpha + N \sin \alpha - P &= 0 \end{aligned}$$

بالإستخراج T من (1) و تعويضها في (2) نجد N :

$$N = \frac{1}{2} m \frac{g - L \omega_2^2 \cos \alpha}{\sin \alpha}$$

نلاحظ أن $N=0$ عندما يكون $\omega_1 = \sqrt{\frac{g}{L \cos \alpha}}$ أي $\omega_2 \geq \sqrt{\frac{g}{L \cos \alpha}}$
يصبح الجسم لا يلامس المخروط و نحصل على الحركة السابقة



- التمرين 09 :-

1- القوى المؤثرة هي القوة

الكهربائية : $\vec{F}_e = q \vec{E}$

وقوة المقاومة للزجة : $\vec{F}_v = -K \vec{v}$ وقانون نيوتن يكتب :

$$\vec{F}_e + \vec{F}_v = m \vec{\delta}$$

$$q \cdot \vec{E} - K \vec{v} = m \vec{\delta}$$

$$(1) \quad \frac{dv_x}{dt} + \frac{K}{m} v_x = 0$$

$$\Leftrightarrow -K v_x = m \delta_x \quad \underline{\underline{Ox}}$$

$$(2) \quad \frac{dv_y}{dt} + \frac{K}{m} v_y = \frac{q}{m} E_0$$

$$\Leftrightarrow q E_0 - K v_y = m \delta_y \quad \underline{\underline{Oy}}$$

8

معادلتان تفاضليتان من الدرجة الأولى

حسب ox : $\frac{dv_x}{dt} = -\frac{K}{m} v_x \Leftrightarrow \frac{dv_x}{v_x} = -\frac{K}{m} dt$

$v_x = v_{x0} e^{-\frac{K}{m}t}$

بالتكامل محض : $\Leftrightarrow \ln v_x = -\frac{K}{m}t + C$

حسب oy :- نبحث على الحل الخاص للمعادلة :

$v_{y1} = \frac{q}{K} E_0$

نضع $v_{y1} = d \Leftrightarrow \frac{K}{m} v_{y1} = \frac{q}{m} E_0$

- نبحث على الحل العام بدون طرف ثاني :

بالتكامل محض : $\frac{dv_{y2}}{dt} = -\frac{K}{m} v_{y2} \Leftrightarrow \frac{dv_{y2}}{v_{y2}} = -\frac{K}{m} dt$
 $\Leftrightarrow \ln v_{y2} = -\frac{K}{m}t + C'$
 $v_{y2} = b \cdot e^{-\frac{K}{m}t}$

$v_y = v_{y1} + v_{y2} = \frac{q}{K} E_0 + b e^{-\frac{K}{m}t}$

والحل العام للمعادلة هو :

- تحديد السابطين v_{x0} و b من الشروط الابتدائية

$v_x(0) = v_{x0} = V_0 \cos \alpha$
 $v_y(0) = \frac{q}{K} E_0 + b = V_0 \sin \alpha$
 $\Leftrightarrow \vec{v}(0) = V_0 (\cos \alpha \vec{i} + \sin \alpha \vec{j}) : t=0$

$b = V_0 \sin \alpha - \frac{q}{K} E_0$

لنجد في الأخير

$\beta = \frac{K}{m} \quad , \quad a = V_0 \cos \alpha$
 $c = \frac{q}{K} E_0 \quad , \quad b = V_0 \sin \alpha - \frac{q}{K} E_0$
 $\Leftrightarrow \vec{v} = \begin{cases} v_x = V_0 \cos \alpha e^{-\frac{K}{m}t} \\ v_y = \frac{q}{K} E_0 + (V_0 \sin \alpha - \frac{q}{K} E_0) e^{-\frac{K}{m}t} \end{cases}$

9
$$x = -\frac{m}{K} V_0 \cos \alpha e^{-\frac{K}{m}t} + C_x \Leftrightarrow x = \int v_x dt \quad (3)$$

$$y = -\frac{m}{K} \left(V_0 \sin \alpha - \frac{q}{K} E_0 \right) e^{-\frac{K}{m}t} + \frac{q}{K} E_0 t + C_y \Leftrightarrow y = \int v_y dt$$

تحدد C_x و C_y

$$C_x = \frac{m}{K} V_0 \cos \alpha$$

$$\Leftrightarrow x(0) = 0 \quad t=0$$

$$C_y = \frac{m}{K} \left(V_0 \sin \alpha - \frac{q}{K} E_0 \right)$$

$$\Leftrightarrow y(0) = 0$$

و نجد في الأخير:

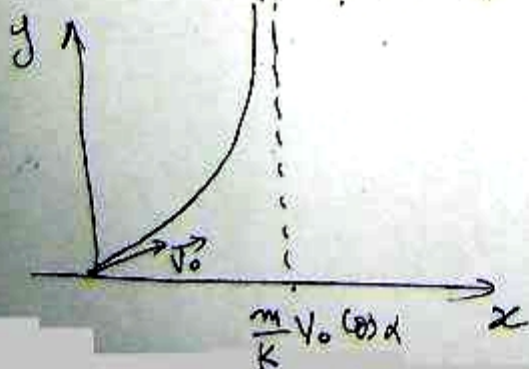
$$x(t) = \frac{m}{K} V_0 \cos \alpha \left[1 - e^{-\frac{K}{m}t} \right]$$

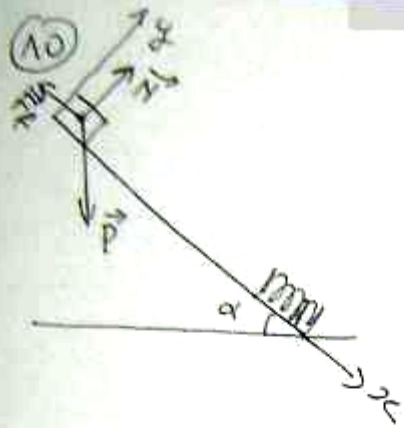
$$y(t) = \frac{m}{K} \left(V_0 \sin \alpha - \frac{q}{K} E_0 \right) \left[1 - e^{-\frac{K}{m}t} \right] + \frac{q}{K} E_0 t$$

$$x_{lin} = \frac{m}{K} V_0 \cos \alpha \quad \left. \vphantom{x_{lin}} \right\} \text{عندما } t \rightarrow \infty$$

$$y_{lin} = \frac{q}{K} E_0 t + \frac{m}{K} \left(V_0 \sin \alpha - \frac{q}{K} E_0 \right)$$

تصبح الحركة مستقيمة منتظمة حسب y فقط





التمرين 11 :- (1) القوى المؤثرة على

الثقل \vec{P} ، رد الفعل النافذ \vec{N} والإحتكاك \vec{F}_f

عند السكون : $\vec{P} + \vec{N} + \vec{F}_f = \vec{0}$

$F_f = mg \sin \alpha \Leftrightarrow mg \sin \alpha - F_f = 0$: 0x

$N = mg \cos \alpha \Leftrightarrow -mg \cos \alpha + N = 0$: 0y

بالقسمة : $f = \frac{F_f}{N} = \tan \alpha$ $\Leftrightarrow \alpha \leq \alpha_{\text{lim}} \Leftrightarrow f = \frac{F_f}{N} = \tan \alpha$ $\Leftrightarrow \alpha_{\text{lim}} = 5,71^\circ$

بالإسقاط $\vec{P} + \vec{N} + \vec{F}_f = m \vec{a}$: 1 $\alpha = 30^\circ$

0x : $P \sin \alpha - F_f = m a_x$ و 0y : $N - P \cos \alpha = 0$

بالإستعمال 1 و 2 $\Leftrightarrow f = \frac{F_f}{N}$ $\Leftrightarrow a_x = g (\sin \alpha - f \cos \alpha)$

نستعمل العلاقة $V^2 - V_0^2 = 2 a_x \Delta x$ مع $V_0 = 0$ فنجد

$V = 9,09 \text{ m/s}$ $\Leftrightarrow V = \sqrt{2 g (\sin \alpha - f \cos \alpha) \cdot D}$

ت :- نضيف قوة النابض ونستعمل العلاقة العامة $V dV = a_x dx$

نكتب قانون نيوتن : $P \sin \alpha - F_f - K \Delta x = m a_x$ لنجد a_x

بالنعوض والتكامل مع $V_f = 0$ و Δx_{max} $a_x = g (\sin \alpha - f \cos \alpha) - \frac{K}{m} \Delta x$

$\frac{1}{2} (V_f^2 - V^2) = \int_0^{\Delta x_{\text{max}}} [g (\sin \alpha - f \cos \alpha) - \frac{K}{m} \Delta x] d(\Delta x)$

لنصل على المعادلة : $(\Delta x_{\text{max}})^2 - \frac{2 g m}{K} (\sin \alpha - f \cos \alpha) \Delta x_{\text{max}} - \frac{m}{K} V^2 = 0$ ونجد الحل الوحيد :

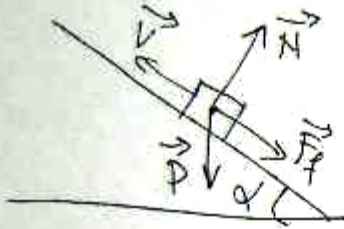
$\Delta x_{\text{max}} = \frac{g m}{K} (\sin \alpha - f \cos \alpha) + \sqrt{\frac{g^2 m^2}{K^2} (\sin \alpha - f \cos \alpha)^2 + \frac{m}{K} V^2}$

(11)

$$\Delta x_{\max} = 2,25 \text{ m}$$

نجد أن:

ن: عند أقصى تقلص للنايـض ، يـتمدد من جديد ليدفع الكتلة نحو الأعلى ، يمكن أن نفترض أن الكتلة تعود إلى نفس السرعة الأولى عند استرخاء النايـض ، وتنطلق الكتلة بسرعة v نحو الأعلى الإحتكاك يغير اتجاهه ونجد السارع



$$a_x = -g(\sin\alpha + f \cos\alpha)$$

نعيد تطبيق القانون السابق مع $v_f' = 0$

$$v_f'^2 - v^2 = 2a_x D \quad \leftarrow \text{نجد في الأخير:}$$

$$D = \frac{-v^2}{2a_x} = \left(\frac{\sin\alpha - f \cos\alpha}{\sin\alpha + f \cos\alpha} \right) D$$

$$D = 7,047 \text{ m}$$

السلسلة رقم 04 : العمل والطاقة

التمرين 01: تتحرك نقطة مادية M في المستوي (Ox, Oy) تحت تأثير قوة \vec{F} تتعلق بالموقع وفق العلاقة :

$$\vec{F} = (y^2 - x^2)\vec{i} + 3xy\vec{j}$$

أحسب عمل القوة عندما تنتقل M من O إلى C :

1- على المستقيم OC . 2- على المستقيم AO ثم CA . 3- على المستقيم BO ثم BC . ما هي طبيعة القوة \vec{F} ؟

التمرين 02: نقطة مادية M كتلتها m تتحرك فوق مسار دائري أملس (من دون احتكاك) نصف قطره R تحت تأثير قوة الثقل.

1- تترك النقطة M بدون سرعة ابتدائية في النقطة A (انظر الشكل 1).

أ- حدد عند النقطة الكيفية M القوى المنتجة للعمل والقوى غير المنتجة للعمل.

ب- إذا علمت أن الانتقال العنصري في الإحداثيات القطبية يكتب

من الشكل : $d\vec{l} = \rho d\vec{U}_\rho + \rho d\theta \vec{U}_\theta$ ، اكتب عبارة العمل العنصري

ثم استنتج العمل المنجز بين الموقعين A و B.

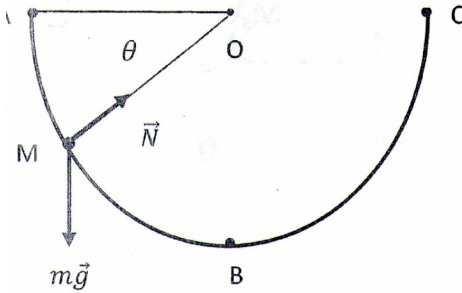
ج - باستعمال نظرية الطاقة الحركية، استنتج السرعة عند النقطة B.

2- حدد القوى المحفوظة ثم استنتج الطاقة الكامنة المشتقة منها.

استنتج مرة ثانية قيمة السرعة عند النقطة B باستعمال

مبدأ انحفاظ الطاقة الميكانيكية (الكلية).

3- هل تصل M إلى النقطة C وما هي قيمة السرعة عندها.



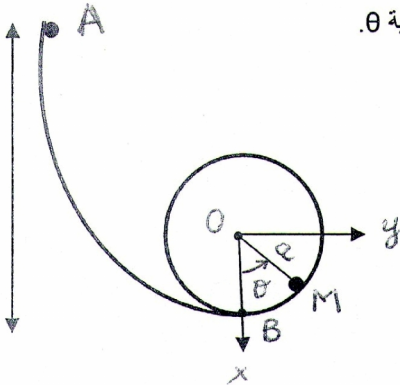
الشكل 1: التمرين الثاني

التمرين 03: تترك كرية كتلتها m من دون سرعة ابتدائية عند نقطة A توجد على ارتفاع h من سكة موجهة وضعيتها شاقولية و تنتهي بمسار دائري نصف قطره a . حركة الكرية تتم من دون احتكاك.

1- احسب السرعة v_B عند النقطة B ثم في نقطة كيفية M من الجزء الدائري معلمة بالزاوية θ .

2- اوجد قوة رد فعل السكة في نقطة M من الجزء الدائري للموجه.

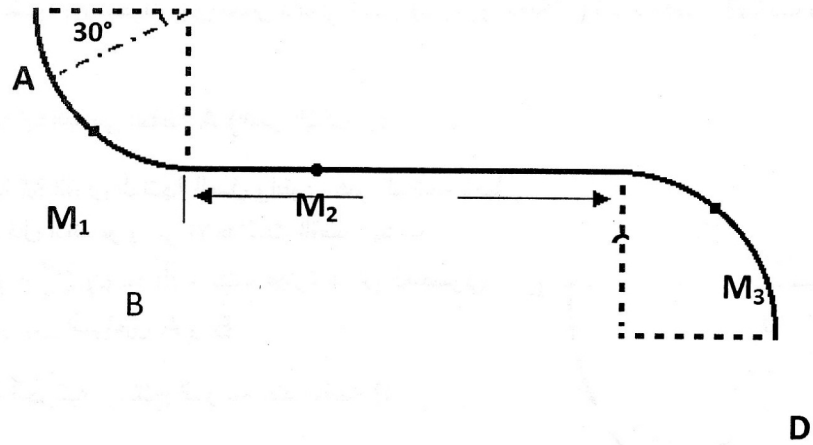
3- حدد الارتفاع الأصغر h للنقطة A لكي تأخذ الكرية حركة دائرية على الموجه.



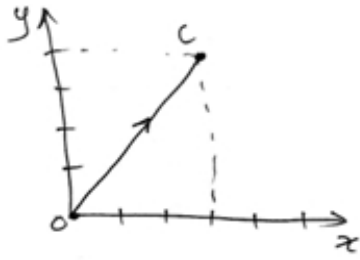
التمرين 04: جسم كتلته m ينزلق على سطح موجه مشكل من ثلاثة أجزاء : AB جزء من دائرة نصف

قطرها R ، و BC جزء مستقيم أفقي طوله $2R$ ، و CD ربع آخر من دائرة لها نفس نصف القطر. ينزلق الجسم بدون احتكاك على الجزئين AB و CD و على الجزء BC باحتكاك معاملته f . نترك الجسم عند النقطة A ($\theta = 30^\circ$, $t = 0$) بدون سرعة ابتدائية. أوجد :

- 1- السرعة و رد الفعل عند نقطة كيفية M_1 من الجزء AB ، ثم استنتج السرعة عند النقطة B .
- 2- السرعة و رد الفعل عند نقطة كيفية M_2 من الجزء BC ، أحسب السرعة عند النقطة C .
- 3- السرعة و رد الفعل عند نقطة كيفية M_3 من الجزء CD ، أوجد الزاوية التي يغادر بها الجسم هذا السطح.



التمرين الأول:



- حساب العمل حسب المسالك: $C \leftarrow 0$

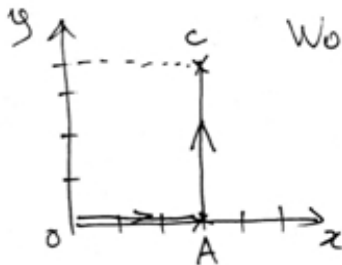
المسالك مستقيم معادلته $y = \frac{4}{3}x$

العمل العنصري يكتب: $dW = F_x dx + F_y dy$

لجب أنا نكتب هذا التفاضل بدلالة متغير واحد حتى نستطيع حساب التكامل حسب معادلة المسار نكتب: $dy = \frac{4}{3} dx$ ثم نعوض

$$W_{0 \rightarrow C} = \int_{x=0}^{x=3} (y^2 - x^2) dx + \int_{x=0}^{x=3} (3xy) dy = \int_0^3 \left(\frac{16}{9}x^2 - x^2 \right) dx + \int_0^3 3x \cdot \left(\frac{4}{3}x \right) \cdot \frac{4}{3} dx$$

$$W_{0 \rightarrow C} = \frac{7}{9} \cdot \left(\frac{x^3}{3} \right) \Big|_0^3 + \frac{16}{3} \left(\frac{x^3}{3} \right) \Big|_0^3 = \frac{55}{9} \cdot \left(\frac{27}{3} \right) = +55$$



- حساب العمل حسب المسالك: $C \leftarrow A \leftarrow 0$

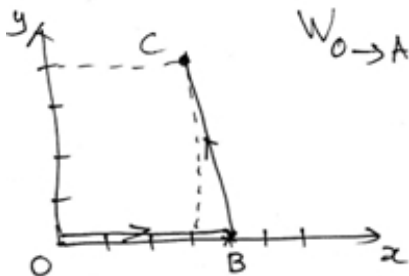
من $A \leftarrow 0$: $dW = F_x dx \leftarrow 0 = dy \leftarrow y=0$

من $C \leftarrow A$: $dW = F_y dy \leftarrow 0 = dx \leftarrow x=3$

ويكون العمل حسب هذا المسالك

$$W_{0 \rightarrow A \rightarrow C} = \int_{0 \rightarrow A} F_x dx + \int_{A \rightarrow C} F_y dy = \int_{0 \rightarrow A} (-x^2) dx + \int_{A \rightarrow C} (3xy) dy$$

$$W_{0 \rightarrow A \rightarrow C} = \left[-\frac{x^3}{3} \right]_0^3 + \left[\frac{9}{2} y^2 \right]_0^4 = 72 - 9 = 63$$



- حساب العمل حسب المسالك: $C \leftarrow B \leftarrow 0$

من $B \leftarrow 0$: $dW = F_x dx \leftarrow 0 = dy \leftarrow y=0$

من $C \leftarrow B$: لدينا معادلة مستقيم يمر على B و C: $dy = -4dx \leftarrow y = -4x + 16$

$$W_{0 \rightarrow B \rightarrow C} = \int_{0 \rightarrow B} F_x dx + \int_{B \rightarrow C} F_x dx + \int_{B \rightarrow C} F_y dy$$

ويكون العمل حسب المسالك

$$\begin{aligned}
W_{0 \rightarrow B \rightarrow C} &= \int_{0 \rightarrow B}^4 (-x^2) dx + \int_{B \rightarrow C} (y^2 - x^2) dx + \int_{B \rightarrow C} 3(xy) dy \\
&= \left[-\frac{x^3}{3} \right]_0^4 + \int_{B \rightarrow C}^3 [(-4x+16)^2 - x^2] dx + \int_{B \rightarrow C}^3 3x[-4x+16](-4dx) \\
&= -\frac{64}{3} + \int_{B \rightarrow C}^3 [15x^2 - 128x + 256] dx + \int_{B \rightarrow C}^3 48[x^2 - 4x] dx
\end{aligned}$$

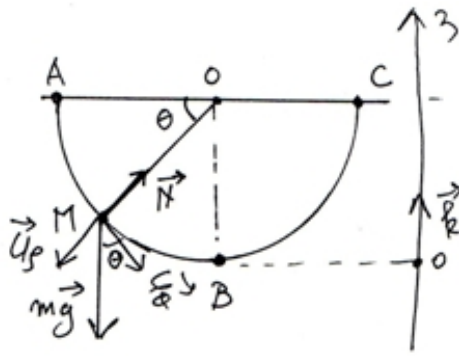
$$\begin{aligned}
W_{0 \rightarrow B \rightarrow C} &= -\frac{64}{3} + [5x^3 - 64x^2 + 256x]_4^3 + [16x^3 - 2x^2]_4^3 \\
&= -\frac{64}{3} + [21x^3 - 66x^2 + 256x]_4^3 = -\left[\frac{64}{3} + 571 \right]
\end{aligned}$$

- نلاحظ أن الأعمال الثلاثة مختلفة نتيجة المسالك المختلفة وبالتالي فالقوة المطبقة هي قوة غير محافظة
- يمكن أن نتأكد من ذلك باستعمال المشتقات الجزئية للمركبات

$$\text{قوة محافظة} \Leftrightarrow \left\{ \frac{\partial F_x}{\partial y} = \frac{\partial F_y}{\partial x} \right\} \not\Rightarrow \text{قوة غير محافظة}$$

نلاحظ أن: $\frac{\partial F_x}{\partial y} = 2y$ و $\frac{\partial F_y}{\partial x} = 3y$ عدم المساواة
يعني أن القوة غير محافظة

- التمرين الثاني :-



1- 2 - لدينا قوة الثقل وقوة رد الفعل \vec{N} تكون عمودية على المسار الدائري وهي بالتالي عمودية على السرعة : $\vec{N} \perp \vec{v}$

أي عمودية على عنصر الانتقال : $\vec{N} \perp d\vec{l}$ فهي لا تشارك في العمل وتبقى قوة الثقل هي التي تنتج العمل أثناء الحركة .

ب- في الإحداثيات القطبية : لدينا الانتقال : $d\vec{l} = ds \vec{u}_s + s d\theta \vec{u}_\theta$ والقوة : $\vec{F} = F_s \vec{u}_s + F_\theta \vec{u}_\theta$ ، فيكون العمل العنصري :

$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{l} = F_s ds + F_\theta \cdot s d\theta$$

لأن المسار دائري ($s=R$) $\Rightarrow ds=0$ ويصبح : $dW = F_\theta R d\theta$

F_θ : هي مركبة الثقل حسب \vec{u}_θ (الشكل) : $F_\theta = mg \cos \theta$

فيكون الشكل النهائي للعمل العنصري : $dW = mgR \cos \theta d\theta$

والعمل الناتج بين $A \leftarrow B$ هو :

$$W_{A \rightarrow B} = \int_{\theta_A=0}^{\theta_B=\frac{\pi}{2}} mgR \cos \theta d\theta$$

$$W_{A \rightarrow B} = mgR \left[\sin \theta \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = mgR$$

ج - نظرية الحفظ الحركية هي : $W_{A \rightarrow B} = E_c(B) - E_c(A)$

$$W_{A \rightarrow B} = \frac{1}{2} m v_B^2 - \frac{1}{2} m v_A^2 = \frac{1}{2} m v_B^2 \quad (v_A=0)$$

$$v_B = \sqrt{\frac{2 W_{A \rightarrow B}}{m}} = \sqrt{2 g R} \quad \text{فنحصل على السرعة :}$$

2 - القوة الحافظة هي الثقل لأنه مشتق من الطاقة الكامنة

حسب المحور \vec{Oz} : فإن قوة الثقل تكتب : $\vec{P} = m\vec{g} = -mg\vec{k}$

يتعلق بالمتغير 3: فقط لذلك نكتب الطاقة الكامنة

$$\vec{P} = -\vec{g} \text{ لـ } E_p = -\frac{\partial E_p}{\partial x} \vec{i} - \frac{\partial E_p}{\partial y} \vec{j} - \frac{\partial E_p}{\partial z} \vec{k}$$

مع $\vec{P} = -mg\vec{k}$ ، نلاحظ أن $\frac{\partial E_p}{\partial x} = 0$ ، $\frac{\partial E_p}{\partial y} = 0$ ، الطاقة الكامنة دالة لـ 3 فقط:

$$E_p(z) = \int mg dz \quad \leftarrow \frac{dE_p}{dz} = mg \quad \leftarrow -mg\vec{k} = -\frac{dE_p}{dz} \vec{k}$$

فتمثل على الطاقة الكامنة: $E_p(z) = mgz + C$

إذا فرضنا $E_p(0) = 0$ نجد أن $C = 0$ ومنه $E_p(z) = mgz$
 وحسب قانون الطاقة الكامنة نجد

$$W_{A \rightarrow B} = -[E_p]_A^B = -[E_p(B) - E_p(A)] = -[0 - mgR]$$

$$W_{A \rightarrow B} = mgR$$

- مبدأ إنقاذ الطاقة الميكانيكية: $E(A) = E(B)$

$$E(A) = E_c(A) + E_p(A) \quad \text{و} \quad E(B) = E_c(B) + E_p(B)$$

$$E_p(B) = mg \cdot 0 = 0 \quad E_c(A) = \frac{1}{2} m V_A^2 = 0$$

$$m \cdot g R = \frac{1}{2} m V_B^2 \quad \leftarrow E_p(A) = E_c(B) \quad \text{فنتجده}$$

$$V_B = \sqrt{2Rg}$$

3- لكي تصل النقطة C إلى C: يعني أن سرعتها عند C $V(C) \geq 0$

نطبق مبدأ إنقاذ الطاقة بين A و C: $E(A) = E(C)$

في A لدينا $3=R$ و $V(A)=0$ وفي C كذلك $3=R$ ومنه

$$E(A) = mgr \quad , \quad E(C) = \frac{1}{2} m V(C)^2 + mgr$$

و $V(C)=0$ وبالتالي تصل عند النقطة (C) وتندم سرعتها وتعود نحو النقطة (B).

- التمرين 03 :-

1- نطبق مبدأ انحفاظ الطاقة الميكانيكية

بين (A) و (B) مع

$$E_C(A)=0 \quad \Leftrightarrow \quad E_P(A)=mgr \quad \text{و} \quad V(A)=0$$

$$E_P(B)=0 \quad \text{و} \quad V(B) \neq 0$$

$$mgr = \frac{1}{2} m V_B^2 \quad \Leftrightarrow \quad E(A) = E(B)$$

$$\boxed{V_B = \sqrt{2gr}}$$

فجد :

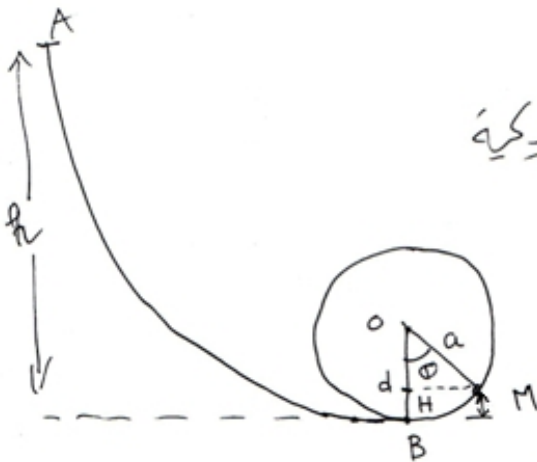
بين (B) و (M) ، حيث M تقع على ارتفاع $H = \overline{OB} - \overline{Od}$

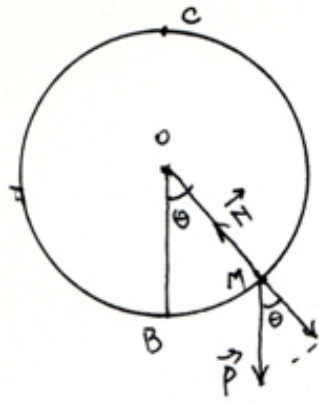
$$H = a(1 - \cos\theta) \quad \Leftrightarrow \quad \overline{Od} = a \cos\theta \quad \text{و} \quad \overline{OB} = a$$

$$\frac{1}{2} m V(M)^2 + mgH = \frac{1}{2} m V(B)^2 \quad \Leftrightarrow \quad E(M) = E(B) \quad \text{لدينا}$$

$$V(M) = \sqrt{2g(h - H)} \quad \Leftrightarrow \quad V(M) \text{ نصل على}$$

$$\boxed{V(M) = \sqrt{2g[h - a(1 - \cos\theta)]}}$$





2- قوة رد الفعل تكون حسب نصف القطر من قانون نيوتن وبالإسقاط على \vec{u}_N :

$$N - P \cos \theta = m \delta_N = m \frac{v^e}{a}$$

$$\Rightarrow N = mg \cos \theta + m \frac{v(\theta)^2}{a}$$

- نفرض قيمة السرعة $v(\theta)$ فنجد:

$$N = mg \left[3 \cos \theta + \frac{2h}{a} - 2 \right] \Leftrightarrow N = mg \cos \theta + \frac{m}{a} \cdot 2g \left[h - (1 - \cos \theta)a \right]$$

3- لكي تكون حركة الكرة دائرية، يجب أن تبقى ملتصقة دائماً بهذا المسار وهذا يستلزم أن رد الفعل يكون دائماً غير معدوم وحينه يكون شرط الحركة الدائرية هو: $N > 0$ عند أعلى نقطة من المسار

$$N(c) > 0 \text{ أي: عند } \theta = \pi$$

$$N(c) = \left[\frac{eh}{a} - 5 \right] \geq 0 \Leftrightarrow N(c) = \left[3 \cdot (-1) + \frac{eh}{a} - 2 \right] \geq 0 \Leftrightarrow$$

عندما يصل إلى (c) يجب أن تكون $N=0$ و $mg = m \frac{v_c^2}{a}$

ف نجد أن $\boxed{h \geq \frac{5}{2} \cdot a}$ عند النقطة (c) النقطة تلك

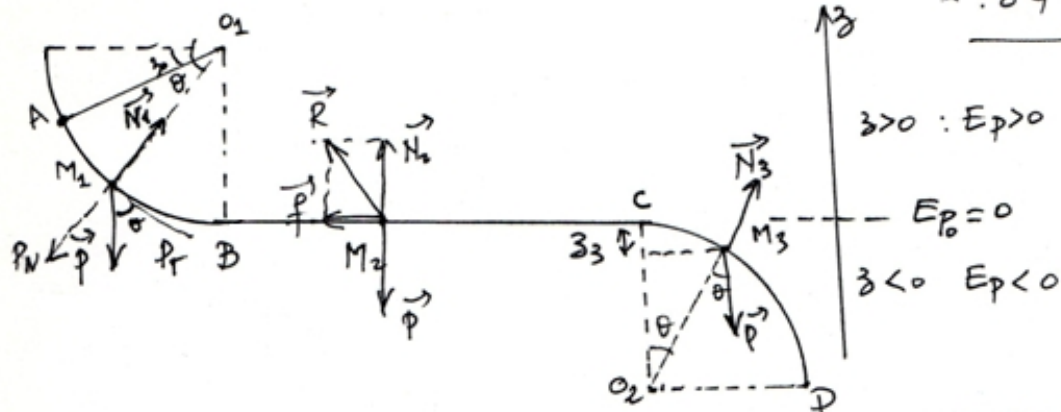
طاقة كامنة: $E_p(c) = 2amg$ و طاقة حركية: $E_c(c) = \frac{1}{2}mg \cdot a$

وتكون الطاقة الكلية: $E(c) = E_c(c) + E_p(c) = mga \left[2 + \frac{1}{2} \right]$

$$= \frac{5}{2}mga = mgh = E(A)$$

وهو محفوظ دائماً مبدأ حفظ الطاقة الميكانيكية.

- التمرين 04 :-



1- عند النقطة M_2 يكون رد الفعل رأسي وفي اتجاه O_2 وهو بالتالي عمودي على السرعة ولا يشارك في العمل المنجز. وتبقى قوة الثقل هي الوحيدة التي تنجز العمل نعرف أن الثقل هو حسب المحور O_2 ومن الشكل :

$$\frac{dE_p}{dz} = mg \Leftrightarrow \vec{P} = -\frac{dE_p}{dz} \vec{k} \Leftrightarrow \vec{P} = -\vec{g} \text{ sur } E_p \Leftrightarrow \vec{P} = m\vec{g} = -mg\vec{k}$$

$$E_p(z) = mgz + C \Leftrightarrow E_p(0) = 0 \Leftrightarrow C = 0 \text{ و } E_p(z) = mgz$$

2- إيجاد السرعة عن النقطة M_1 ، نطبق مبدأ إنفاذ الطاقة الميكانيكية:
بين A و M_1 : $E(M_1) = E(A)$ عند النقطة A : $V(A) = 0$ ومنه :

$$h_A = R - \frac{1}{2}R = \frac{1}{2}R \Leftrightarrow h_A = R - R \sin 30 \quad , \quad E(A) = E_p(A) = mg h_A$$

فجد :

$$N_1 \quad \frac{1}{2} m v_{M_1}^2 + mg h_{M_1} = \frac{1}{2} mg R$$

$$v_{M_1} = \sqrt{gR(2\sin\theta - 1)} \Leftrightarrow v_{M_1}^2 = g(R - 2h_{M_1}) \Leftrightarrow h_{M_1} = R(1 - \sin\theta) : \text{ عند } M_1$$

من قانون نيوتن وبالإسقاط على \vec{u}_N نجد :

$$N_1 - mg \sin\theta_1 = \frac{m}{R} gR(2\sin\theta_1 - 1) \Leftrightarrow N_1 = mg \sin\theta_1 + m g (2\sin\theta_1 - 1)$$

$$N_1 = mg [3 \sin\theta_1 - 1] \quad \text{فجد :}$$

$$N_B = 2mg$$

$$V_B = \sqrt{gR} \quad \text{عند } B : \theta_1 = \frac{\pi}{2}$$

2- في المجال BC ، لدينا قوة احتكاك . لذلك سوف نطبق قانون

تغير الطاقة الميكانيكية : $\Delta E = W(\vec{F})$ ، عند النقطة M_2
 نجد : $E(M_2) - E(B) = \int_B^{M_2} \vec{F} \cdot d\vec{\ell}$ ، قوة الاحتكاك عكس الانتقال

وهي قوة ثابتة تساوي : $\|\vec{F}\| = -f\|\vec{N}\|$ و $\|\vec{N}\| = mg$ و $\|\vec{F}\| = -fmg$

فتبد العمل المقدم : $W(\vec{F}) = -\overline{BM_2} \cdot f \cdot mg$
 $E(M_2) - E(B) = -\overline{BM_2} \cdot f \cdot mg$

عند النقطة B لدينا فقط طاقة حركية أي $E(B) = \frac{1}{2} m v_B^2$

نجد : $E(M_2) = \frac{1}{2} m g R - \overline{BM_2} \cdot f \cdot mg$
 $E(B) = \frac{1}{2} m g R$

عند النقطة M_2 : لدينا كذلك طاقة حركية فقط أي $E(M_2) = \frac{1}{2} m v(M_2)^2$

فتجد : $\frac{1}{2} m v(M_2)^2 = \frac{1}{2} m g R - \overline{BM_2} \cdot f \cdot mg$
 $v(M_2) = \sqrt{g [R - \overline{BM_2} \cdot f]}$

عندما نصل إلى النقطة (C) تصبح السرعة :
 $R - \overline{BC} \cdot f > 0$ يجب أن يكون :
 $v(C) = \sqrt{g [R - \overline{BC} \cdot f]}$

أي يجب أن تكون الطاقة الميكانيكية عند (C) : $E(C) > 0$

3- عند النقطة M_3 : $\mathcal{E}_3 < 0$ والطاقة الكامنة $E_p(M_3) < 0$

نطبق مبدأ حفظ الطاقة الميكانيكية بين النقطتين C و M_3

$$E(C) = \frac{1}{2} m v(C)^2 \Leftrightarrow E(C) = E_c(C) \Leftrightarrow E(M_3) = E(C)$$

$$\frac{1}{2} m v(M_3)^2 + m g \mathcal{E}_3 = \frac{1}{2} m g [R - \overline{BC} \cdot f]$$

$$\mathcal{E}_3 = R [\cos \theta - 1] \text{ مع } \frac{1}{2} m v(M_3)^2 + m g \mathcal{E}_3 = \frac{1}{2} m g [R - \overline{BC} \cdot f]$$

$$v(M_3)^2 = 2gR [\cos \theta - 1] + g [R - \overline{BC} \cdot f]$$

$$v(M_3) = \sqrt{g [R(3 - 2\cos \theta) - \overline{BC} \cdot f]}$$

باستعمال قانون نيوتن وبالإسقاط على \vec{UN} : $mg \cos \theta_3 - N_3 = m \delta_N$

ونستنتج: $N_3 = mg \cos \theta_3 - m \frac{V_{N3}^2}{R}$

$$N_3 = mg \left[5 \cos \theta_3 + \frac{\overline{BC} f}{R} - 3 \right] \Leftrightarrow N_3 = mg \cos \theta_3 - \frac{mg}{R} \left[R(3 - 2 \cos \theta_3) - \overline{BC} f \right]$$

- يغادر الجسم السطح الدائري عندما ينعدم رد الفعل N_3 فنجد:

$$\cos \theta_3 = \frac{3}{5} - \frac{1}{5} \frac{\overline{BC} f}{R} \Leftrightarrow 5 \cos \theta_3 + \frac{\overline{BC} f}{R} - 3 = 0 \Leftrightarrow N_3 = 0$$

من الجزء الثاني (\overline{BC}) وجدنا أن: $R - \overline{BC} f \geq 0$ أي أن $\frac{\overline{BC} f}{R} \leq 1$ في كل الحالات نلاحظ أن $\cos \theta_3 < \frac{3}{5}$ وهي الحالة عندما يكون $f=0$

وتمثل أصغر زاوية يمكن أن تفارق النقطة فيها هذا السطح، أما عندما $f \neq 0$ فإن الزاوية سوف تكون أكبر وأكبر زاوية تحصل عليها عندما تكون السرعة في النقطة c : $V(c) = 0$ أي عندما يكون: $R - \overline{BC} f = 0$ أو $\overline{BC} = \frac{1}{f} \cdot R$ وعندما نعوض في علاقة الزاوية السابقة سوف نجد:

$$\cos \theta_{\max} = \frac{3}{5} - \frac{1}{5} = \frac{2}{5} \Leftrightarrow \cos \theta_{\max} = \frac{2}{5}$$

و يكون الشرط

$$\frac{2}{5} \leq \cos \theta \leq \frac{3}{5}$$

العام لفارقة الجسم للسطح هو:

من هذا نلاحظ أن الجسم لن يصل إليها كانت سرعته الإبتدائية في النقطة D حيث $\theta_0 = \frac{\pi}{2}$

كلما كانت السرعة $V(c)$ كبيرة كلما كانت الزاوية θ صغيرة وكلما كانت السرعة $V(c)$ صغيرة كلما كانت الزاوية θ كبيرة وتكون أكبر قيمة لها عندما $V(c) = 0$ وهي توافق $\cos \theta = \frac{2}{5}$

Nom du document : تمارين العمل و الطاقة-2012-2013
Répertoire : C:\Users\user\Desktop\ملخص الميكانيك\TD
Modèle : C:\Users\user\AppData\Roaming\Microsoft\Templates\Normal.dot

m

Titre :
Sujet :
Auteur : user
Mots clés :
Commentaires :
Date de création : 25/01/2013 18:10:00
N° de révision : 6
Dernier enregistr. le : 25/01/2013 19:39:00
Dernier enregistrement par : user
Temps total d'édition : 89 Minutes
Dernière impression sur : 25/01/2013 19:40:00
Tel qu'à la dernière impression
Nombre de pages : 11
Nombre de mots : 5 (approx.)
Nombre de caractères : 29 (approx.)