

الباب الخامس

حركة جسيم في الفراغ

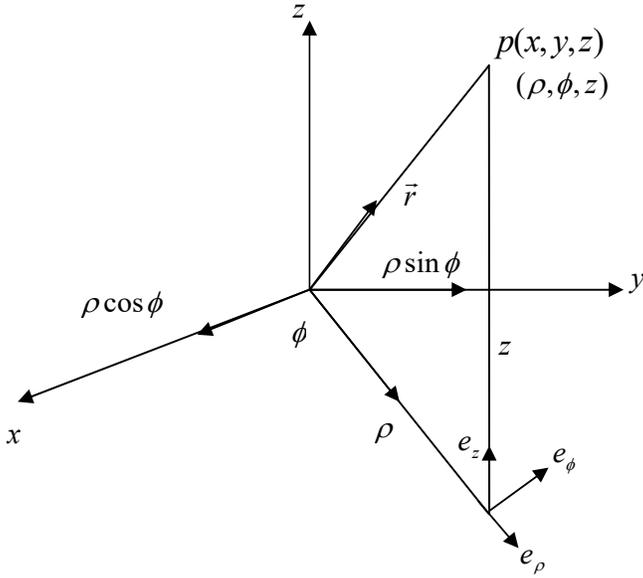
استنتج معادلات الحركة لجسيم يتحرك في الفراغ في الإحداثيات الاسطوانية (ρ, ϕ, z) .

الحل

لإستنتاج معادلات الحركة لجسيم يتحرك في الفراغ في الإحداثيات الاسطوانية .

نوجد أولاً متجه موضع الجسيم في الإحداثيات الاسطوانية وحيث أن متجه موضع الجسيم

بالنسبة للإحداثيات الكارتيزية الثابتة في الفراغ يعطى بالعلاقة :-



$$\vec{r} = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k} \quad (1)$$

حيث $\hat{i}, \hat{j}, \hat{k}$ متجهات وحدة ثابتة في الفراغ

وحيث أن العلاقات التي تربط بين

الإحداثيات الكارتيزية والاسطوانية هي :-

$$x = \rho \cos \phi, y = \rho \sin \phi, z = z \quad (2)$$

وبالتعويض من (2) في (1) نحصل علي :-

$$\vec{r} = \rho \cos \phi \hat{i} + \rho \sin \phi \hat{j} + z \hat{k} \quad (3)$$

وحيث أن متجهات الوحدة في الإحداثيات الاسطوانية تعين من العلاقات التالية

$$\hat{e}_\rho = \frac{\partial \vec{r} / \partial \rho}{|\partial \vec{r} / \partial \rho|}, \hat{e}_\phi = \frac{\partial \vec{r} / \partial \phi}{|\partial \vec{r} / \partial \phi|}, \hat{e}_z = \frac{\partial \vec{r} / \partial z}{|\partial \vec{r} / \partial z|} \quad (4)$$

وبالتعويض من (3) في (4) نحصل علي :-

$$\hat{e}_\rho = \cos \phi \hat{i} + \sin \phi \hat{j}, \hat{e}_\phi = -\sin \phi \hat{i} + \cos \phi \hat{j}, \hat{e}_z = \hat{k} \quad (7)$$

وبالتعويض من (7) في (3) نحصل علي متجه موضع الجسيم في الإحداثيات الاسطوانية علي

الصورة :-

$$\vec{r} = \rho \hat{e}_\rho + z \hat{e}_z \quad (8)$$

وبتفاضل (8) بالنسبة للزمن نحصل علي متجه سرعة الجسيم في الإحداثيات الاسطوانية علي

الصورة :-

$$\vec{v} = \dot{\vec{r}} = \dot{\rho} \hat{e}_\rho + \rho \dot{\phi} \hat{e}_\phi + \dot{z} \hat{e}_z \quad (9)$$

وبتفاضل (9) بالنسبة للزمن نحصل علي متجه عجلة الجسيم في الإحداثيات الاسطوانية علي

الصورة التالية

$$\vec{a} = (\ddot{\rho} - \rho \dot{\phi}^2) \hat{e}_\rho + \frac{1}{\rho} \frac{d}{dt} (\rho^2 \dot{\phi}) \hat{e}_\phi + \ddot{z} \hat{e}_z \quad (10)$$

وبتطبيق قانون نيوتن الثاني نحصل علي معادلات الحركة للجسيم في الإحداثيات الاسطوانية

علي الصورة التالية :-

$$m(\ddot{\rho} - \rho \dot{\phi}^2) = F_\rho, \quad \frac{m}{\rho} \frac{d}{dt} (\rho^2 \dot{\phi}) = F_\phi, \quad m \ddot{z} = F_z \quad (11)$$

استنتج معادلات الحركة لجسيم يتحرك في الفراغ في الاحداثيات الكروية (r, θ, ϕ) .

نوجد اولا متجه موضع الجسيم في الاحداثيات الكروية

وحيث ان متجه موضع الجسيم في الاحداثيات الكارتيزية هو:

$$\vec{r} = x \hat{i} + y \hat{j} + z \hat{k} \quad (1)$$

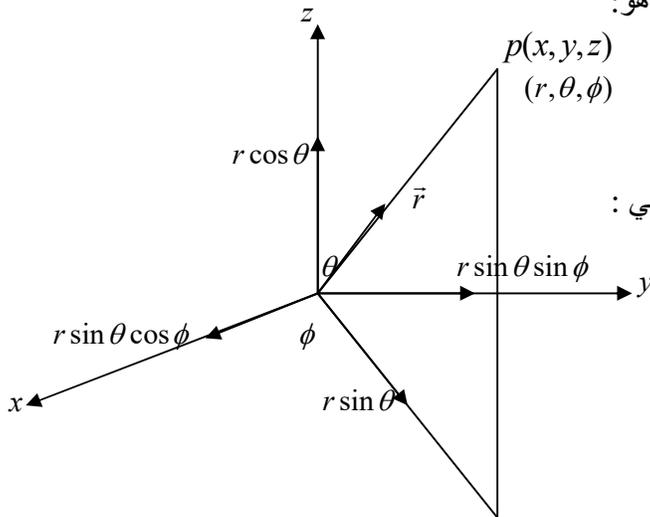
وحيث ان العلاقات بين الاحداثيات الكارتيزية والكروية هي :

$$x = r \sin \theta \cos \phi, \quad y = r \sin \theta \sin \phi, \quad z = r \cos \theta \quad (2)$$

وبالتعويض من (2) في (1) نحصل علي:

$$\vec{r} = r \sin \theta \cos \phi \hat{i} + r \sin \theta \sin \phi \hat{j} + r \cos \theta \hat{k} \quad (3)$$

وحيث ان متجهات الوحدة في الاحداثيات الكروية تعين من العلاقات:



$$\hat{e}_r = \frac{\partial \vec{r} / \partial r}{\left| \partial \vec{r} / \partial r \right|}, \hat{e}_\theta = \frac{\partial \vec{r} / \partial \theta}{\left| \partial \vec{r} / \partial \theta \right|}, \hat{e}_\phi = \frac{\partial \vec{r} / \partial \phi}{\left| \partial \vec{r} / \partial \phi \right|} \quad (4)$$

وبالتعويض من (3) في (4) نحصل على:

$$\hat{e}_r = \frac{\sin \theta \cos \phi \hat{i} + \sin \theta \sin \phi \hat{j} + \cos \theta \hat{k}}{\sqrt{\sin^2 \theta \cos^2 \phi + \sin^2 \theta \sin^2 \phi + \cos^2 \theta}}$$

$$\hat{e}_r = \sin \theta \cos \phi \hat{i} + \sin \theta \sin \phi \hat{j} + \cos \theta \hat{k} \quad (5)$$

$$\hat{e}_\theta = \frac{r \cos \theta \cos \phi \hat{i} + r \cos \theta \sin \phi \hat{j} - r \sin \theta \hat{k}}{\sqrt{r^2 \cos^2 \theta \cos^2 \phi + r^2 \cos^2 \theta \sin^2 \phi + r^2 \sin^2 \theta}}$$

$$\hat{e}_\theta = \cos \theta \cos \phi \hat{i} + \cos \theta \sin \phi \hat{j} - \sin \theta \hat{k} \quad (6)$$

$$\hat{e}_\phi = \frac{-r \sin \theta \sin \phi \hat{i} + r \sin \theta \cos \phi \hat{j}}{\sqrt{r^2 \sin^2 \theta \sin^2 \phi + r^2 \sin^2 \theta \cos^2 \phi}}$$

$$\hat{e}_\phi = -\sin \phi \hat{i} + \cos \phi \hat{j} \quad (7)$$

وبالتعويض من (5) في (3) نحصل على متجه الموضع في الإحداثيات الكروية على الصورة:

$$\vec{r} = r \hat{e}_r \quad (8)$$

وبتفاضل (8) بالنسبة للزمن نحصل على متجه السرعة في الإحداثيات الكروية:

$$\vec{v} = \dot{\vec{r}} = \dot{r} \hat{e}_r + r \frac{d\hat{e}_r}{dt} \quad (9)$$

وبتفاضل \hat{e}_r بالنسبة للزمن نحصل على:

$$\frac{d\hat{e}_r}{dt} = \dot{\theta}(\cos\theta \cos\phi \hat{i} + \cos\theta \sin\phi \hat{j} - \sin\theta \hat{k}) + \dot{\phi} \sin\theta(-\sin\phi \hat{i} + \cos\phi \hat{j}) \quad (10)$$

وبالتعويض من (7), (6) في (10) نحصل على

$$\frac{d\hat{e}_r}{dt} = \dot{\theta} \hat{e}_\theta + \dot{\phi} \sin\theta \hat{e}_\phi \quad (11)$$

وبذلك تصبح (9) على الصورة التالية:

$$\vec{v} = \dot{r} \hat{e}_r + r \dot{\theta} \hat{e}_\theta + r \sin\theta \dot{\phi} \hat{e}_\phi \quad (12)$$

حيث \dot{r} هي مركبة السرعة في اتجاه نصف القطر، $r \dot{\theta}$ هي مركبة السرعة الرأسية، $r \sin\theta \dot{\phi}$

هي مركبة السرعة الأفقية

وبتفاضل (12) بالنسبة للزمن نحصل على متجه عجلة الجسيم في الإحداثيات الكروية على

الصورة:

$$\begin{aligned} \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \ddot{r} \hat{e}_r + \dot{r} \frac{d\hat{e}_r}{dt} + \dot{r} \dot{\theta} \hat{e}_\theta + r \ddot{\theta} \hat{e}_\theta + r \dot{\theta} \frac{d\hat{e}_\theta}{dt} + \dot{r} \sin\theta \dot{\phi} \hat{e}_\phi + \\ + r \dot{\theta} \dot{\phi} \cos\theta \hat{e}_\phi + r \sin\theta \ddot{\phi} \hat{e}_\phi + r \sin\theta \frac{d\hat{e}_\phi}{dt} \end{aligned} \quad (13)$$

وبتفاضل $\hat{e}_\theta, \hat{e}_\phi$ بالنسبة للزمن واستخدام (7), (6), (5) والتعويض في (13) نحصل على:

$$\begin{aligned} \vec{a} = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2 - r \sin^2\theta \dot{\phi}^2) \hat{e}_r + (r \ddot{\theta} + 2\dot{r} \dot{\theta} - r \sin\theta \cos\theta \dot{\phi}^2) \hat{e}_\theta + \\ (r \sin\theta \ddot{\phi} + 2\dot{r} \dot{\phi} \sin\theta + 2r \dot{\theta} \dot{\phi} \cos\theta) \hat{e}_\phi \end{aligned} \quad (14)$$

بتطبيق قانون نيوتن الثاني نحصل على معادلات الحركة لجسيم يتحرك في الفراغ في الاحداثيات

الكروية على الصورة:

$$m(\ddot{r} - r \dot{\theta}^2 - r \sin^2\theta \dot{\phi}^2) = F_r$$

$$m(r \ddot{\theta} + 2\dot{r} \dot{\theta} - r \sin\theta \cos\theta \dot{\phi}^2) = F_\theta$$

$$m(r \sin \theta \ddot{\phi} + 2\dot{r}\dot{\phi} \sin \theta + 2r\dot{\theta}\dot{\phi} \cos \theta) = F_{\phi}$$

حالتان خاصتان:

إذا كان الجسيم يتحرك على السطح الداخلي لكرة ملساء نصف قطرها a فان $r = a$ ، $\dot{r} = \ddot{r} = 0$ وبذلك تصبح معادلات الحركة على الصورة التالية:

$$-ma(\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\phi}^2) = F_r$$

$$ma(\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2) = F_{\theta}$$

$$\frac{m}{a \sin \theta} \frac{d}{dt} (a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}) = F_{\phi}$$

إذا كان الجسيم يتحرك على السطح الداخلي لمخروط دائري املس فان $\theta = \alpha$ ، $\dot{\theta} = \ddot{\theta} = 0$ حيث α هي نصف زاوية رأس المخروط وبذلك تصبح معادلات الحركة على الصورة التالية:

مثال:

ادرس حركة جسيم قذف افقيا على السطح الداخلي لكرة ملساء جوفاء نصف قطرها a من نقطه على السطح على بعد زاوى α من اسفل نقطة فى الكرة

الحل:

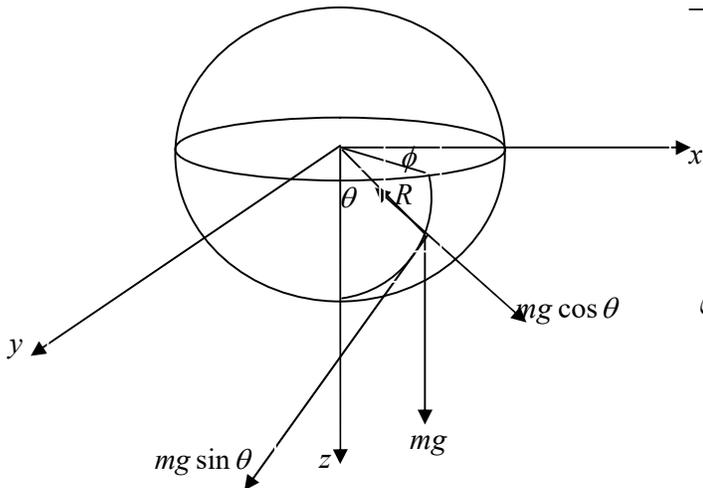
معادلات حركة جسيم يتحرك على السطح الداخلي لكرة جوفاء ملساء نصف قطرها a هي

$$-ma(\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\phi}^2) = mg \cos \theta - R \quad (1)$$

$$ma(\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2) = -mg \sin \theta \quad (2)$$

$$\frac{m}{a \sin \theta} \frac{d}{dt} (a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}) = 0 \quad (3)$$

المعادلات (1), (2), (3) تحتوى على ثلاث مجاهيل



هم R, θ, ϕ بتكامل (3) نحصل على المعادلة التالية

$$a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi} = c_1 \quad (4)$$

حيث c_1 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة وهي عند $\theta = \alpha$ كانت $a \sin \theta \dot{\phi} = v_0$

ومنها نحصل على $c_1 = v_0 a \sin \alpha$ وبذلك تصبح (4) على الصورة

$$\dot{\phi} = \frac{v_0 \sin \alpha}{a \sin^2 \theta} \quad (5)$$

بالتعويض من (5) في (2) نحصل على

$$\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{a^2 \sin^4 \theta} = -\frac{g}{a} \sin \theta \quad (6)$$

المعادلة (6) يمكن كتابتها على الصورة

$$\dot{\theta} d\dot{\theta} - \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{a^2} \sin^{-3} \theta d \sin \theta = -\frac{g}{a} \sin \theta d \theta \quad (7)$$

بتكامل (7) نحصل على

$$\frac{1}{2} \dot{\theta}^2 - \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2a^2 \sin^2 \theta} = \frac{g}{a} \cos \theta + c_2 \quad (8)$$

حيث c_2 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة وهي عند $\theta = \alpha$ كانت $\dot{\theta} = 0$ ومنها نحصل

$$c_2 = \frac{v_0^2}{2a^2} - \frac{g}{a} \cos \alpha \quad \text{على}$$

وبذلك تصبح (8) على الصورة

$$\dot{\theta}^2 = \frac{2g}{a} (\cos \theta - \cos \alpha) - \frac{v_0^2}{a^2 \sin^2 \theta} (\cos^2 \theta - \cos^2 \alpha) \quad (9)$$

بالتعويض من (9), (5) في (1) نحصل على

$$R = mg(3 \cos \theta - 2 \cos \alpha) + \frac{m v_0^2}{a}$$

الحركة داخل سطح الكرة تكون دائما بين مستويين أفقيين

لإيجاد نهايات الحركة نضع $\dot{\theta} = 0$ وبذلك تصبح (9) على الصورة

$$0 = (\cos \theta - \cos \alpha) \left[\frac{2g}{a} - \frac{v_0^2}{a^2 \sin^2 \theta} (\cos \theta + \cos \alpha) \right] \quad (10)$$

وبحل المعادلة (10) بالنسبة إلى $\cos \theta$ فنحصل على $\cos \theta = \cos \alpha$ وهذا يناظر الموضع

الإبتدائي للقفز أو

$$\frac{2g}{a} - \frac{v_0^2}{a^2 \sin^2 \theta} (\cos \theta + \cos \alpha) = 0 \quad (11)$$

المعادلة (11) يمكن كتابتها على الصورة

$$\cos^2 \theta + \frac{v_0^2}{2ag} \cos \theta + \frac{v_0^2}{2ag} \cos \alpha - 1 = 0 \quad (12)$$

والمعادلة (12) يمكن كتابتها على الصورة

$$\cos^2 \theta + n^2 \cos \theta + n^2 \cos \alpha - 1 = 0 \quad (13)$$

حيث $n^2 = \frac{v_0^2}{2ag}$ وبحل المعادلة (13) بالنسبة إلى $\cos \theta$ نحصل على

$$\cos \theta = \frac{1}{2} \left(-n^2 \pm \sqrt{n^4 - 4n^2 \cos \alpha + 4} \right) \quad (14)$$

فإذا تم اختيار الإشارة السالبة فإن (14) تصبح على الصورة التالية

$$|\cos \theta| = \frac{1}{2} \left(n^2 + \sqrt{n^4 - 4n^2 \cos \alpha + 4} \right) > \frac{1}{2} \left(n^2 + \sqrt{n^4 - 4n^2 + 4} \right) > 1 \quad (15)$$

وهذا الجواب مرفوض وبالتالي فإن الموضع الآخر للجسيم يكون عند

$$\cos \theta_2 = \frac{1}{2} \left(-n^2 + \sqrt{n^4 - 4n^2 \cos \alpha + 4} \right) \quad (16)$$

لإيجاد الشرط اللازم لكي يرتفع الجسم أو ينخفض أسفل مستوى القذف

الجسم يرتفع أو ينخفض أسفل مستوى القذف إذا كانت $\theta_2 > \alpha$ فإن الجسم يرتفع أعلى مستوى

القذف أو إذا كانت $\theta_2 < \alpha$ فإن الجسم ينخفض أسفل مستوى القذف وهذا يناظر أنه إذا كانت

$\cos \theta_2 < \cos \alpha$ فإن الجسم يرتفع أعلى مستوى القذف أو إذا كانت $\cos \theta_2 > \cos \alpha$ فإن

الجسم ينخفض أسفل مستوى القذف أي أنه إذا كان

$$\frac{1}{2} \left(-n^2 + \sqrt{n^4 - 4n^2 \cos \alpha + 4} \right) < \cos \alpha \quad (17)$$

المعادلة (17) يمكن كتابتها على الصورة

$$\sqrt{n^4 - 4n^2 \cos \alpha + 4} < 2 \cos \alpha + n^2 \quad (18)$$

وبترتيب طرفي (18) نحصل على

$$1 - \cos^2 \alpha < 2n^2 \cos \alpha \quad (19)$$

والمعادلة (19) يمكن كتابتها على الصورة

$$\sin^2 \alpha < \frac{v_0^2}{ag} \cos \alpha \quad (20)$$

ومن المعادلة (20) نحصل على

$$v_0^2 > ag \sin \alpha \tan \alpha \quad (21)$$

والمعادلة (21) تمثل شرط أن يرتفع الجسم فوق مستوى القذف. وإذا كان

$$v_0^2 < ag \sin \alpha \tan \alpha \quad (22)$$

فإن المعادلة (22) تمثل شرط أن ينخفض الجسم أسفل مستوى القذف.

مثال:

قذف جسيم أفقياً من نقطة p على السطح الداخلي الأملس لإناء نصف كروي مركزه o ومحوره oz رأسي لأسفل وإذا كانت $z\hat{p}o = \beta$ برهن ان السرعة الابتدائية التي تكاد تكفي كي يصل الجسيم الي حافة الاناء تساوي $\sqrt{2ag \sec \beta}$.

الحل:

معادلات الحركة لجسيم يتحرك على السطح الداخلي الأملس لإناء نصف كروي ونصف قطره

a هي :

$$-ma(\ddot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\phi}^2) = mg \cos \theta - R \quad (1)$$

$$ma(\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2) = -mg \sin \theta \quad (2)$$

$$\frac{m}{a \sin \theta} \frac{d}{dt} (a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}) = 0 \quad (3)$$

وحيث أن عدد المعادلات يساوي عدد المجاهيل

هم ϕ, θ, R فإنه يوجد حل وحيد وبتكامل (3) نحصل على

$$a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi} = c_1 \quad (4)$$

حيث c_1 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\theta = \beta$ كانت $a \sin \beta \dot{\phi} = v_0$

ومنها نحصل على $a \sin \beta v_0 = c_1$ وبذلك تصبح (4) على الصورة

$$\dot{\phi} = \frac{v_0 \sin \beta}{a \sin^2 \theta} \quad (5)$$

وبالتعويض من (5) في (2) نحصل على

$$\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \frac{v_0^2 \sin^2 \beta}{a^2 \sin^4 \theta} = \frac{-g}{a} \sin \theta \quad (6)$$

المعادلة (6) يمكن كتابتها على الصورة

$$\dot{\theta} d\theta - \frac{v_0^2 \sin^2 \beta}{a^2} \sin^{-3} \theta d \sin \theta = \frac{-g}{a} \sin \theta d \theta \quad (7)$$

و بتكامل (7) نحصل على

$$\frac{1}{2} \dot{\theta}^2 - \frac{v_0^2 \sin^2 \beta}{2a^2 \sin^2 \theta} = \frac{g}{a} \cos \theta + c_2 \quad (8)$$

و حيث c_2 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\theta = \beta$ كانت $\dot{\theta} = 0$

ومنها نحصل على $c_2 = \frac{v_0^2}{2a^2} - \frac{g}{a} \cos \beta$ وبذلك تصبح (8) على الصورة التالية

$$\dot{\theta} = \frac{v_0^2}{a^2} - \frac{2g}{a} \cos \beta + \frac{2g}{a} \cos \theta - \frac{v_0^2 \sin^2 \beta}{a^2 \sin^2 \theta} \quad (9)$$

و عندما يصل الجسم إلى حافة الإناء فإن $\theta = 0, \dot{\theta} = 0$ وبذلك تصبح (9) على الصورة

$$0 = \frac{v_0^2}{a^2} - \frac{2g}{a} \cos \beta - \frac{v_0^2 \sin^2 \beta}{a^2} \quad (10)$$

وبحل المعادلة (10) بالنسبة إلى v_0 نحصل على

$$v_0 = \sqrt{2ag \sec \beta}$$

مثال:

قذف جسم كتلته m بسرعة أفقية V من نقطة على الدائرة الأفقية الكبرى لكرة نصف قطرها a وتحرك الجسم على السطح الداخلي الأملس للكرة. أثبت أن أكبر عمق رأسي للجسيم أسفل مركز الكرة يساوي d حيث $V^2 d = 2g(a^2 - d^2)$ ثم أثبت أن الضغط على الكرة عند أية نقطة

$$P \text{ يساوي } \frac{m(3v^2 - V^2)}{2a} \text{ حيث } v \text{ السرعة عند } P.$$

الحل

معادلات الحركة لجسيم يتحرك على السطح الداخلي الأملس لكرة نصف قطره a هي:

$$-ma(\ddot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\phi}^2) = mg \cos \theta - R \quad (1)$$

$$ma(\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2) = -mg \sin \theta \quad (2)$$

$$\frac{m}{a \sin \theta} \frac{d}{dt} (a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}) = 0 \quad (3)$$

وحيث أن عدد المعادلات يساوى عدد المجاهيل

وهم (R, θ, ϕ) فانه يوجد حل وحيد للمعادلات

: (1), (2), (3) وبتكامل (3) نحصل على :

$$a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi} = c_1 \quad (4)$$

حيث c_1 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\theta = \frac{\pi}{2}$ كانت $a \sin \frac{\pi}{2} \dot{\phi} = V$

وبذلك نحصل على $aV = c_1$ وتصبح (4) على الصورة

$$\dot{\phi} = \frac{V}{a \sin^2 \theta} \quad (5)$$

وبالتعويض من (5) فى (2) نحصل على

$$\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \frac{V^2}{a^2 \sin^4 \theta} = \frac{-g}{a} \sin \theta \quad (6)$$

المعادلة (6) يمكن كتابتها على الصورة

$$\dot{\theta} d\dot{\theta} - \frac{V^2}{a^2} \sin^{-3} \theta d \sin \theta = \frac{-g}{a} \sin \theta d \theta \quad (7)$$

و بتكامل (7) نحصل على

$$\frac{1}{2} \dot{\theta}^2 + \frac{V^2}{2a^2 \sin^2 \theta} = \frac{g}{a} \cos \theta + c_2 \quad (8)$$

و حيث c_2 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\theta = \frac{\pi}{2}$ كانت $\dot{\theta} = 0$ أي أن

$$c_2 = \frac{V^2}{2a^2} \text{ وبذلك تصبح (8) على الصورة}$$

$$\dot{\theta}^2 = \frac{V^2}{a^2} + \frac{2g}{a} \cos \theta - \frac{V^2}{a^2 \sin^2 \theta} \quad (9)$$

و عندما يصل الجسم إلى أكبر عمق رأسي d أسفل مركز الكرة فإن $\dot{\theta} = 0$, $\cos \theta = \frac{d}{a}$

وبذلك تصبح (9) على الصورة

$$V^2 d = 2g(a^2 - d^2) \text{ أن } 0 = \frac{V^2}{a^2} - \frac{2gd}{a^2} - \frac{V^2}{a^2(1 - \frac{d^2}{a^2})}$$

وحيث أن مربع سرعة جسم يتحرك على السطح الداخلي الأملس لكرة نصف قطرها a عند أية

نقطة P يعين من العلاقة

$$v^2 = a^2 \dot{\theta}^2 + a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}^2 \quad (10)$$

وبالتعويض من (9), (5) في (10) نحصل على

$$\cos \theta = \frac{v^2 - V^2}{2ag} \quad (11)$$

وباستخدام (10) في (1) نحصل على

$$R = \frac{mv^2}{a} + mg \cos \theta \quad (12)$$

وبالتعويض من (11) في (12) نحصل على

$$R = \frac{m}{2a} (3v^2 - V^2) \quad (13)$$

مثال:

علق جسيم كتلته m من أحد طرفي خيط خفيف غير مرن طرفه الآخر مربوط في نقطة ثابتة O . عندما كان الخيط مانلا على الرأسى بزاوية حادة قذف الجسيم في أي اتجاه. إذا ظل الخيط مشدودا أثناء الحركة أوجد مقدار الشد في الخيط عندما يصنع زاوية θ مع الرأسى إلى أسفل وكذلك أوجد شرط ارتخاء الخيط إذا كان $\cos^{-1} \frac{2}{3}, \cos^{-1} \frac{1}{3}$ هما أكبر وأقل قيمة للزاوية θ .

الحل

معادلات الحركة لجسيم معلق من أحد طرفي خيط خفيف

غير مرن طرفه الآخر مثبت وطوله a وحركته محصورة

بين مستويين أفقيين هي:

$$-ma(\ddot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\phi}^2) = mg \cos \theta - T \quad (1)$$

$$ma(\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2) = -mg \sin \theta \quad (2)$$

$$\frac{m}{a \sin \theta} \frac{d}{dt} (a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}) = 0 \quad (3)$$

وبتكامل (3) نحصل على

$$a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi} = c_1 \quad (4)$$

حيث c_1 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة

$$a \sin \alpha \dot{\phi} = V_0 \text{ كانت } \theta = \alpha$$

وبذلك نحصل على $c_1 = a \sin \alpha V_0$ وتصبح (4) على الصورة

$$\dot{\phi} = \frac{V_0 \sin \alpha}{a \sin^2 \theta} \quad (5)$$

وبالتعويض من (5) في (2) نحصل على

$$\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \frac{V_0^2 \sin^2 \alpha}{a^2 \sin^4 \theta} = \frac{-g}{a} \sin \theta \quad (6)$$

المعادلة (6) يمكن كتابتها على الصورة

$$\dot{\theta} d\dot{\theta} - \frac{V_0^2 \sin^2 \alpha}{a^2} \sin^{-3} \theta d \sin \theta = \frac{-g}{a} \sin \theta d \theta \quad (7)$$

و بتكامل (7) نحصل على

$$\frac{1}{2} \dot{\theta}^2 + \frac{V^2}{2a^2 \sin^2 \theta} = \frac{g}{a} \cos \theta + c_2 \quad (8)$$

و حيث c_2 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\theta = \alpha$ كانت $\dot{\theta} = 0$ أي أن

$$c_2 = \frac{V_0^2}{2a^2} - \frac{g}{a} \cos \alpha \quad \text{وبذلك تصبح (8) على الصورة}$$

$$\dot{\theta}^2 = \frac{V_0^2}{a^2} - \frac{2g}{a} \cos \alpha + \frac{2g}{a} \cos \theta - \frac{V_0^2 \sin^2 \alpha}{a^2 \sin^2 \theta} \quad (9)$$

و حيث أنه عند $\theta = 0$ كانت $\dot{\theta} = 0$ وبذلك تصبح (9) على الصورة

$$0 = \frac{V_0^2}{a^2} - \frac{2g}{a} \cos \alpha + \frac{2g}{3a} - \frac{9V_0^2 \sin^2 \alpha}{8a^2} \quad (10)$$

$$0 = \frac{V_0^2}{a^2} - \frac{2g}{a} \cos \alpha + \frac{4g}{3a} - \frac{9V_0^2 \sin^2 \alpha}{5a^2} \quad (11)$$

ومن المعادلتين (10), (11) نحصل على

$$\frac{V_0^2 \sin^2 \alpha}{a^2} = \frac{80g}{81a}, \frac{V_0^2}{a^2} - \frac{2g}{a} \cos \alpha = \frac{4g}{9a},$$

وبذلك تصبح (9) على الصورة

$$\dot{\theta}^2 = \frac{4g}{9a} + \frac{2g}{a} \cos \theta - \frac{80g}{81a \sin^2 \theta} \quad (12)$$

وبذلك نحصل على مقدار الشد في الخيط عندما يصنع زاوية θ مع الرأسى لأسفل على الصورة

$$T = \frac{4mg}{9} + 3mg \cos \theta \quad (13)$$

ويرتخي الخيط عندما $T = 0$ أي عندما $\cos \theta = \frac{-4}{27}$

مثال

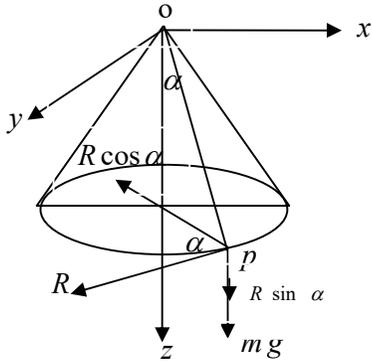
قذف جسم بسرعة أفقية V من نقطة P_0 على السطح الداخلي الأملس لمخروط دائري قائم مثبت

بحيث يكون محوره رأسياً ورأسه o إلى أعلى. أوجد ضغط الجسم عند أي موضع P بدلالة

عمق P أسفل o ثم أوجد الموضع الذي يترك عنده الجسم سطح المخروط.

الحل

معادلات الحركة لجسيم يتحرك على السطح الداخلي الأملس لمخروط أجوف في الإحداثيات



الإسطوانية هي:

$$m(\ddot{\rho} - \rho \dot{\phi}^2) = -R \cos \alpha \quad (1)$$

$$\frac{m}{\rho} \frac{d}{dt} (\rho^2 \dot{\phi}) = 0 \quad (2)$$

$$m \ddot{z} = mg + R \sin \alpha \quad (3)$$

ومن هندسة الشكل نجد أن

$$\rho = z \tan \alpha \quad (4)$$

وحيث أن عدد المعادلات يساوى عدد المجاهيل وهم (ρ, ϕ, z, R)

فانه يوجد حل وحيد للمعادلات (1), (2), (3), (4) وبتكامل (2) نحصل على :

$$\rho^2 \dot{\phi} = c_1 \quad (5)$$

حيث c_1 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\rho = \rho_0$ كانت $\rho \dot{\phi} = V$ وبذلك

نحصل على $c_1 = z_0 \tan \alpha$ وتصبح (5) على الصورة

$$\dot{\phi} = \frac{V z_0}{z^2 \tan \alpha} \quad (6)$$

وبتفاضل المعادلة (4) مرتين بالنسبة للزمن نحصل على

$$(7) \quad \ddot{\rho} = \ddot{z} \tan \alpha$$

وبالتعويض من (7), (6) في (1) نحصل على

$$m \left(\ddot{z} \tan \alpha - \frac{V^2 z_0^2}{z^3 \tan \alpha} \right) = -R \cos \alpha \quad (8)$$

وبالتعويض من (3) في (8) نحصل على

$$R = \frac{m V^2 z_0^2 \cos^2 \alpha}{z^3 \sin \alpha} - m g \sin \alpha \quad (9)$$

$$z = \left(\frac{V^2 z_0^2}{g \tan^2 \alpha} \right)^{1/3} \quad \text{الجسيم يترك السطح عندما } R = 0 \text{ ومن (9) نحصل على}$$

مثال 4

يتحرك جسيم على السطح الداخلي الأملس لكره مثبتة نصف قطرها a ومركزها o إذا قذف

الجسيم من نقطه بعدها الراسي أسفل o يساوى Z_0 بسرعة أفقية مقدارها $\sqrt{2gh}$ برهن أن

الجسيم يتحرك بين دائرتين أفقيتين عمقا مستوئهما أسفل o يساويان Z_1, Z_2 حيث Z_1, Z_2

$$\text{يحققان المعادلة التالية: } Z_1^2 + Z_1 Z_2 + Z_2^2 + (h - Z_0)(Z_1 + Z_2) = a^2.$$

الحل

معادلات الحركة لجسيم يتحرك على السطح الداخلي الأملس لكره

نصف قطره a هي:

$$-ma(\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\phi}^2) = mg \cos \theta - R \quad (1)$$

$$ma(\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2) = -mg \sin \theta \quad (2)$$

$$\frac{m}{a \sin \theta} \frac{d}{dt} (a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}) = 0 \quad (3)$$

حيث أن عدد المعادلات يساوى عدد المجاهيل
وهم (R, θ, ϕ) فانه يوجد حل وحيد للمعادلات

(1), (2), (3) ويتكامل (3) نحصل على :

$$a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi} = c_1 \quad (4)$$

حيث c_1 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة وهى

$$a \sin \alpha \dot{\phi} = v_0 \quad \text{عند } \theta = \alpha$$

ومنها نحصل على أن $c_1 = a v_0 \sin \alpha$ وبذلك نحصل من (4) على أن

$$\dot{\phi} = \frac{v_0 \sin \alpha}{a \sin^2 \theta} \quad (5)$$

وبالتعويض من (5) في (2) نحصل على :

$$\ddot{\theta} - \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha \sin \theta \cos \theta}{a^2 \sin^4 \theta} = -\frac{g}{a} \sin \theta \quad (6)$$

والمعادلة (6) يمكن كتابتها على الصورة :

$$\dot{\theta} d\dot{\theta} - \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{a^2} \sin^{-3} \theta d \sin \theta = -\frac{g}{a} \sin \theta d\theta \quad (7)$$

ويتكامل (7) نحصل على :

$$\frac{1}{2} \dot{\theta}^2 + \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2 a^2 \sin^2 \theta} = \frac{g}{a} \cos \theta + c_2 \quad (8)$$

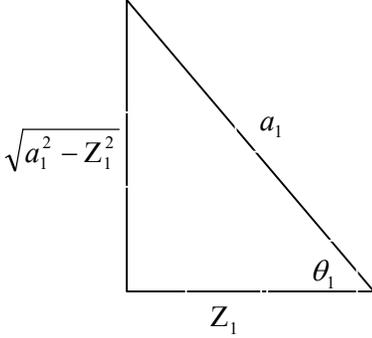
حيث c_2 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة وهي عند $\theta = \alpha$ كانت $\dot{\theta} = 0$ ومنها نحصل

$$\text{على أن } c_2 = \frac{v_o^2}{2a^2} - \frac{g}{a} \cos \alpha \text{ وبذلك تصبح (8) على الصورة}$$

$$\dot{\theta}^2 = \frac{v_o^2}{a^2} - \frac{2g}{a} \cos \alpha + \frac{2g}{a} \cos \theta - \frac{v_o^2 \sin^2 \alpha}{a^2 \sin^2 \theta} \quad (9)$$

حيث انه عند نهايات الحركة تكون $\dot{\theta} = 0$ فان $\dot{\theta} = 0$ عند $\theta = \theta_1$

$$\dot{\theta} = 0 \text{ عند } \theta = \theta_2$$



$$\text{حيث } \cos \theta_2 = \frac{Z_2}{a} \quad \& \quad \cos \theta_1 = \frac{Z_1}{a}$$

$$0 = \frac{v_o^2}{a^2} - \frac{2g}{a} \cos \alpha + \frac{2g}{a} \cos \theta_1 - \frac{v_o^2 \sin^2 \alpha}{a^2 \sin^2 \theta_1}$$

$$0 = \frac{2gh}{a^2} - \frac{2gZ_o}{a^2} + \frac{2gZ_1}{a^2} - \frac{2gh(a^2 - Z_o^2)}{a^2(a^2 - Z_1^2)}$$

$$0 = h - Z_o + Z_1 - \frac{h(a^2 - Z_o^2)}{(a^2 - Z_1^2)}$$

بضرب المعادله فى $(a^2 - Z_1^2)$

$$0 = h(a^2 - Z_1^2) - Z_o(a^2 - Z_1^2) + Z_1(a^2 - Z_1^2) - h(a^2 - Z_o^2)$$

$$0 = ha^2 - hZ_1^2 - a^2Z_o + Z_oZ_1^2 + a^2Z_1 + Z_1^3 - ha^2 + hZ_o^2 \quad (10)$$

$$0 = Z_1^3 + (h - Z_o)Z_1^2 - a^2Z_1 - hZ_o^2 + a^2Z_o$$

وبالمثل يكون :

$$0 = Z_2^3 + (h - Z_o)Z_2^2 - a^2Z_2 - hZ_o^2 + a^2Z_o \quad (11)$$

وبمساواة (10), (11) نحصل على

$$(Z_2 - Z_1)(Z_2^2 + Z_1 Z_2 + Z_1^2) + (h - Z_o)(Z_2 - Z_1)(Z_2 + Z_1) - a^2(Z_2 - Z_1) = 0$$

$$\# \quad (Z_2^2 + Z_1 Z_2 + Z_1^2) + (h - Z_o)(Z_2 + Z_1) = a^2$$

مثال:

علق جسيم كتلته m من أحد طرفي خيط خفيف غير مرن طرفه الآخر مربوط في نقطة ثابتة o . عندما كان الخيط مانلا على الرأسى بزاوية حادة قذف الجسيم في أي اتجاه. إذا ظل الخيط مشدودا أثناء الحركة برهن أن مقدار الشد في الخيط عندما يصنع زاوية θ مع الرأسى إلى

$$\text{أسفل يساوي} \left[3 \cos \theta - \frac{2(\cos^2 \alpha + \cos \alpha \cos \beta + \cos^2 \beta - 1)}{\cos \alpha + \cos \beta} \right] mg \text{ حيث } \beta, \alpha \text{ هما}$$

أكبر وأقل قيمة للزاوية θ .

الحل

معادلات الحركة لجسيم معلق من أحد طرفي

خيط خفيف غير مرن طرفه الآخر مثبت

وطوله a وحركته محصورة بين مستويين أفقيين هي:

$$-ma(\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\phi}^2) = mg \cos \theta - T \quad (1)$$

$$ma(\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2) = -mg \sin \theta \quad (2)$$

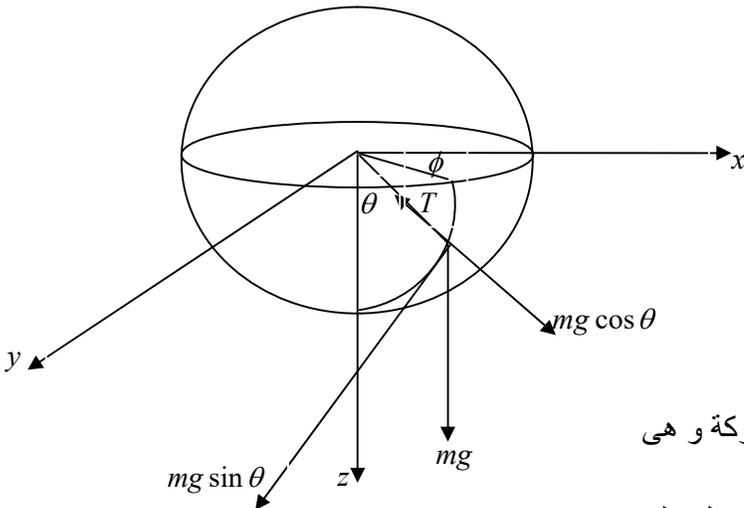
$$\frac{m}{a \sin \theta} \frac{d}{dt} (a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}) = 0 \quad (3)$$

وبتكامل (3) نحصل على

$$a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi} = c_1 \quad (4)$$

حيث c_1 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي

عند $\theta = \beta$ كانت $a \sin \beta \dot{\phi} = V$. وبذلك نحصل على



والتصبح (4) على الصورة

$$\dot{\phi} = \frac{V_0 \sin \beta}{a \sin^2 \theta} \quad (5)$$

وبالتعويض من (5) في (2) نحصل على

$$\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \frac{V_0^2 \sin^2 \beta}{a^2 \sin^4 \theta} = \frac{-g}{a} \sin \theta \quad (6)$$

المعادلة (6) يمكن كتابتها على الصورة

$$\dot{\theta} d\theta - \frac{V_0^2 \sin^2 \beta}{a^2} \sin^{-3} \theta d \sin \theta = \frac{-g}{a} \sin \theta d \theta \quad (7)$$

و بتكامل (7) نحصل على

$$\frac{1}{2} \dot{\theta}^2 + \frac{V_0^2 \sin^2 \beta}{2a^2 \sin^2 \theta} = \frac{g}{a} \cos \theta + c_2 \quad (8)$$

و حيث c_2 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\theta = \beta$ كانت $\dot{\theta} = 0$ أي أن

$$c_2 = \frac{V_0^2}{2a^2} - \frac{g}{a} \cos \beta \quad \text{وبذلك تصبح (8) على الصورة}$$

$$\dot{\theta}^2 = \frac{V_0^2}{a^2 \sin^2 \theta} (\sin^2 \theta - \sin^2 \beta) - \frac{2g}{a} (\cos \theta - \cos \beta) \quad (9)$$

و حيث أنه عند نهايات الحركة تكون $\dot{\theta} = 0$ فإن $\theta = 0$ عندما $\theta = \alpha$ وبذلك نحصل من (9) على

$$V_0^2 = \frac{2ag \sin^2 \alpha}{\cos \alpha + \cos \beta}$$

وبذلك تصبح (9) على الصورة

$$\dot{\theta}^2 = \frac{2g}{a} (\cos \theta - \cos \beta) \left[1 - \frac{\sin^2 \alpha (\cos \theta + \cos \beta)}{\sin^2 \theta (\cos \alpha + \cos \beta)} \right] \quad (10)$$

وبالتعويض من (10), (5) في (1) نحصل على

$$T = mg \left[3 \cos \theta - \frac{2(\cos^2 \alpha + \cos \alpha \cos \beta + \cos^2 \beta - 1)}{\cos \alpha + \cos \beta} \right]$$

مثال

يتحرك جسيم على السطح الداخلي لكرة جوفاء ملساء نصف قطرها a . إذا كانت الحركة

تتحصر بين المستويين $\frac{a}{4}$ فوق مستوى المركز، $\frac{a}{2}$ أسفل مستوى المركز. أثبت أن رد فعل

السطح على الجسيم عند أسفل نقطة في المسار تساوي $8mg$ وأن سرعة الجسيم عند

$$\text{مستوى المركز تساوي } \sqrt{\frac{13}{2}} ag$$

الحل

معادلات الحركة لجسيم يتحرك على السطح الداخلي الأملس لكرة

نصف قطره a هي:

$$-ma(\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\phi}^2) = mg \cos \theta - R \quad (1)$$

$$ma(\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \dot{\phi}^2) = -mg \sin \theta \quad (2)$$

$$\frac{m}{a \sin \theta} \frac{d}{dt} (a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}) = 0 \quad (3)$$

وحيث أن عدد المعادلات يساوي عدد المجاهيل

وهم (R, θ, ϕ) فانه يوجد حل وحيد للمعادلات (1), (2), (3)

وبتكامل (3) نحصل على :

$$a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi} = c_1 \quad (4)$$

حيث c_1 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\theta = \theta_1$ كانت $a \sin \theta_1 \dot{\phi} = V$.

وبذلك نحصل على $V_0 a \sin \theta_1 = c_1$ وتصبح (4) على الصورة

$$\dot{\phi} = \frac{V_0 \sin \theta_1}{a \sin^2 \theta} \quad (5)$$

وبالتعويض من (5) في (2) نحصل على

$$\ddot{\theta} - \sin \theta \cos \theta \frac{V_0^2 \sin^2 \theta_1}{a^2 \sin^4 \theta} = \frac{-g}{a} \sin \theta \quad (6)$$

المعادلة (6) يمكن كتابتها على الصورة

$$\dot{\theta} d\dot{\theta} - \frac{V_0^2 \sin^2 \theta_1}{a^2} \sin^{-3} \theta d \sin \theta = \frac{-g}{a} \sin \theta d\theta \quad (7)$$

و بتكامل (7) نحصل على المعادلة التالية

$$\frac{1}{2} \dot{\theta}^2 + \frac{V_0^2 \sin^2 \theta_1}{2a^2 \sin^2 \theta} = \frac{g}{a} \cos \theta + c_2 \quad (8)$$

و حيث c_2 ثابت يعين من الشروط الابتدائية للحركة و هي عند $\theta = \theta_1$ كانت $\dot{\theta} = 0$ أي أن

$$c_2 = \frac{V_0^2}{2a^2} - \frac{g}{a} \cos \theta_1$$

على الصورة التالية

$$\dot{\theta}^2 = \frac{V_0^2}{a^2} \left(1 - \frac{\sin^2 \theta_1}{\sin^2 \theta} \right) + \frac{2g}{a} (\cos \theta - \cos \theta_1) \quad (9)$$

وحيث أنه عند $\theta = \theta_2$ حيث $\dot{\theta} = 0$ كانت $\cos \theta_2 = \frac{-a/4}{a} = -\frac{1}{4}$ وبذلك نحصل من (9) على أن

$$V_0^2 = \frac{15ag}{2}$$

وبذلك تصبح المعادلتان (9), (5) على الصورتين التاليتين

$$\dot{\phi} = \frac{\sqrt{\frac{15ag}{2}} \sin \theta_1}{a \sin^2 \theta} \quad (10)$$

$$\dot{\theta}^2 = \frac{15ag}{2a^2} \left(1 - \frac{\sin^2 \theta_1}{\sin^2 \theta} \right) + \frac{2g}{a} (\cos \theta - \cos \theta_1) \quad (11)$$

وبالتعويض من (11), (10) في (1) نحصل على

$$R = mg \cos \theta + 2mg(\cos \theta - \cos \theta_1) + 15mg/2 \quad (12)$$

وحيث أنه عند أسفل نقطة في المسار تكون $\theta = \theta_1$ ويكون $\cos \theta_1 = \frac{a/2}{a} = \frac{1}{2}$ فإن رد فعل

السطح على الجسم عند أسفل نقطة في المسار هو

$$R = 8mg \quad (13)$$

وحيث أن مربع سرعة جسم يتحرك على السطح الداخلي الأملس لكرة نصف قطرها a عند أية

نقطة P يعين من العلاقة

$$v^2 = a^2 \dot{\theta}^2 + a^2 \sin^2 \theta \dot{\phi}^2 \quad (14)$$

فإن مربع سرعة جسم يتحرك على السطح الداخلي الأملس لكرة نصف قطرها a عند مستوى

المركز أي عند $\theta = \frac{\pi}{2}$ يكون

$$v^2 \Big|_{\theta=\frac{\pi}{2}} = 13ag/2 \Rightarrow v \Big|_{\theta=\frac{\pi}{2}} = \sqrt{13ag/2} \quad (15)$$