

104 / إذا علمت أن $\vec{A} = i\alpha t + j\beta t^2 + k\gamma t^3$ ^{متميز لأن} α, β, γ قيم ثابتة. α, β, γ قيم ثابتة. α, β, γ قيم ثابتة. α, β, γ قيم ثابتة. α, β, γ قيم ثابتة.

Solutions

$$\vec{A} = i\alpha t + j\beta t^2 + k\gamma t^3$$

$$\frac{d\vec{A}}{dt} = \frac{d}{dt}(i\alpha t) + \frac{d}{dt}(j\beta t^2) + \frac{d}{dt}(k\gamma t^3)$$

$$= i\alpha + 2j\beta t + 3k\gamma t^2$$

$$\frac{d^2\vec{A}}{dt^2} = \frac{d}{dt} \frac{d\vec{A}}{dt}$$

$$= \frac{d}{dt}(i\alpha) + \frac{d}{dt}(2j\beta t) + \frac{d}{dt}(3k\gamma t^2)$$

$$= i(0) + 2j\beta + 6k\gamma t$$

$$= 2j\beta + 6k\gamma t$$

يغير تجيل جسم مع الزمن وفقاً للعلاقة التالية $\vec{a} = iAt + jBt^2 + Kct^3$

إذا كانت السرعة \vec{v}_0 والموقع \vec{r}_0 في الزمن $t=0$. جد متجه الموقع كدالة للزمن!

Solutions / $\vec{a} = iAt + jBt^2 + Kct^3$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} \Rightarrow d\vec{v} = \vec{a} dt$$

$$\vec{v} = \int_0^t \vec{a} dt = \int_0^t (iAt + jBt^2 + Kct^3) dt$$

$$\vec{v} = \int_0^t (iAt) dt + \int_0^t (jBt^2) dt + \int_0^t (Kct^3) dt$$

$$\vec{v} = \frac{1}{2} iAt^2 \Big|_0^t + \frac{1}{3} jBt^3 \Big|_0^t + \frac{1}{4} Kct^4 \Big|_0^t$$

$$\vec{v} = \frac{1}{2} iAt^2 + \frac{1}{3} jBt^3 + \frac{1}{4} Kct^4$$

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} \Rightarrow d\vec{r} = \vec{v} dt$$

$$\vec{r} = \int_0^t \vec{v} dt = \int_0^t \left(\frac{1}{2} iAt^2 + \frac{1}{3} jBt^3 + \frac{1}{4} Kct^4 \right) dt$$

$$\vec{r} = \int_0^t \left(\frac{1}{2} iAt^2 \right) dt + \int_0^t \left(\frac{1}{3} jBt^3 \right) dt + \int_0^t \left(\frac{1}{4} Kct^4 \right) dt$$

$$\vec{r} = \frac{1}{6} iAt^3 \Big|_0^t + \frac{1}{12} jBt^4 \Big|_0^t + \frac{1}{20} Kct^5 \Big|_0^t$$

$$\vec{r} = \frac{1}{6} iAt^3 + \frac{1}{12} jBt^4 + \frac{1}{20} Kct^5$$

طریقتہ آخری

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

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

$$\vec{r} = \int \int \vec{a} dt^2$$

$$\vec{r} = \frac{1}{6} iAt^3 + \frac{1}{12} jBt^4 + \frac{1}{20} kCt^5 \quad \leftarrow \text{واجب}$$

19-4-1904 / إذا علمت ان المواضع القطبية الجسم

$$r = be^{kt} ; \theta = \omega t$$

جـ متجهات السرعة والتعجيل كدوال الزمن. كذلك جـ الانطلاق ومقدار التعجيل في الزمن $t=0$.

Solutions

$$\begin{array}{l|l} r = be^{kt} & \theta = \omega t \\ \frac{dr}{dt} = \dot{r} = bk e^{kt} & \frac{d\theta}{dt} = \dot{\theta} = \omega \\ \frac{d^2r}{dt^2} = \ddot{r} = bk^2 e^{kt} & \frac{d^2\theta}{dt^2} = \ddot{\theta} = 0 \end{array}$$

ليجاد متجه السرعة الموازيًا القطبية من العلاقة التالية

$$\begin{aligned} \vec{v} &= \dot{r} \vec{i}_r + r \dot{\theta} \vec{j}_\theta \\ \vec{v} &= irbk e^{kt} + b\omega e^{kt} \vec{j}_\theta \end{aligned}$$

ليجاد قيمة لـ سرعة (الانطلاق)

$$\begin{aligned} |\vec{v}| &= [b^2 k^2 e^{2kt} + b^2 \omega^2 e^{2kt}]^{1/2} \\ |\vec{v}| &= b e^{kt} [k^2 + \omega^2]^{1/2} \end{aligned}$$

عند $t=0$ فإن السرعة (الانطلاق) يساوي

$$|\vec{v}| = b [k^2 + \omega^2]^{1/2}$$

ليجاد متجه التعجيل في المواضع القطبية من العلاقة التالية

$$\begin{aligned} \vec{a} &= (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \vec{i}_r + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}) \vec{j}_\theta \\ \vec{a} &= (bk^2 e^{kt} - b\omega^2 e^{kt}) \vec{i}_r + (0 + 2bk\omega e^{kt}) \vec{j}_\theta \end{aligned}$$

$$\vec{a} = b e^{kt} (k^2 - \omega^2) \vec{i}_r + 2bk\omega e^{kt} \vec{j}_\theta$$

لايجاد قيمة التجهيل

$$|\vec{a}| = [b^2 e^{2kt} (k^2 - \omega^2)^2 + 4b^2 k^2 \omega^2 e^{2kt}]^{1/2}$$

$$|\vec{a}| = be^{kt} [k^4 - 2k^2\omega^2 + \omega^4 + 4k^2\omega^2]^{1/2}$$

$$|\vec{a}| = be^{kt} [k^4 + 2k^2\omega^2 + \omega^4]^{1/2}$$

$$|\vec{a}| = be^{kt} [(k^2 + \omega^2)^2]^{1/2}$$

$$|\vec{a}| = be^{kt} (k^2 + \omega^2)$$

عند $t=0$ فإن مقدار التجهيل يساوي

$$|\vec{a}| = b(k^2 + \omega^2)$$

لايجاد الزاوية المحصورة بين متجهي السرعة والتجهيل من الطرفين

$$\vec{v} \cdot \vec{a} = |\vec{v}| |\vec{a}| \cos \theta$$

$$\cos \theta = \frac{\vec{v} \cdot \vec{a}}{|\vec{v}| |\vec{a}|}$$

$$\cos \theta = \frac{[bke^{kt} i_r + b\omega e^{kt} j_\theta] \cdot [be^{kt} (k^2 - \omega^2) i_r + 2bk\omega e^{kt} j_\theta]}{be^{kt} [k^2 + \omega^2]^{1/2} \cdot be^{kt} (k^2 + \omega^2)}$$

$$\cos \theta = \frac{b^2 e^{2kt} [k(k^2 - \omega^2) + 2k\omega^2]}{b^2 e^{2kt} [k^2 + \omega^2]^{1/2} (k^2 + \omega^2)}$$

$$\cos \theta = \frac{k^3 - k\omega^2 + 2k\omega^2}{[k^2 + \omega^2]^{1/2} (k^2 + \omega^2)} = \frac{k^3 + k\omega^2}{[k^2 + \omega^2]^{1/2} (k^2 + \omega^2)}$$

$$\cos \theta = \frac{k(k^2 + \omega^2)}{[k^2 + \omega^2]^{1/2} (k^2 + \omega^2)} = \frac{k}{[k^2 + \omega^2]^{1/2}}$$

$$\theta = \cos^{-1} \frac{k}{[k^2 + \omega^2]^{1/2}}$$

واجبه ب/ اذا علمت ان الاحداثيات

$$r = A \cos \omega t$$

$$\theta = c \omega t$$

القطبية كجسم هي

جد متجهات السرعة والتعجيل كدوال للزمن ثم جد الانزياح

ومقدار التعجيل في الزمن $t=0$ والزاوية المحصورة بين متجهي

السرعة والتعجيل .