

الفصل السادس

العمل و الطاقة

1.6. العمل والطاقة الحركية:

يعرف العمل الذي تنجزه قوة ما \vec{F} عند انتقال نقطة تأثيرها، النقطة M (موضع النقطة المادية)، على طول المنحني (C) المعروف

بين النقطتين A و B بالتكامل المنحني (الخطي):

$$W_{AB}(\vec{F}) = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \vec{F}(\vec{r}_i) \cdot \Delta \vec{r}_i$$

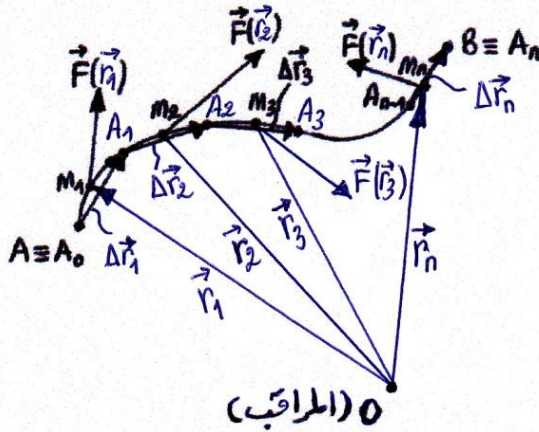
حيث \vec{r} : شعاع موضع النقطة M من المنحني (C)،

موضع النقطة المادية، و التي هي نقطة تأثير القوة \vec{F} ،

$d\vec{r}$: شعاع الانتقال على المنحني (C)

و هو مماس له في النقطة M .

$\vec{F} \cdot d\vec{r}$: يسمى العمل العنصري للقوة \vec{F} .



ملاحظة: لقد تناولنا في الفصل الثالث الفقرة 4.3.3 التكامل المنحني لدالة شعاعية و بعض خصائصه.

بعد العمل في جملة المقادير "LMTIΘNJ" المعتمدة عليها الجملة الدولية للوحدات SI : $\dim W = \dim F \cdot \dim l = ML^2T^{-2}$

وحدته في الجملة SI : (جول) $[W] = 1N \cdot m = 1J$

الاستطاعة هي العمل المنجز في وحدة الزمن و يرمز لها: $P = \frac{dW}{dt}$

بعد الاستطاعة في جملة المقادير "LMTIΘNJ" : $\dim P = ML^2T^{-3}$

وحدة الاستطاعة في الجملة SI : (وات) $[P] = 1J \cdot s^{-1} = 1W$

العمل الذي تنجزه القوة \vec{F} على طول المسار (C) المعروف بين الموضعين A و B : $W_{AB}(\vec{F}) = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r}$

من القانون الثاني لنيوتن: $\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}$ حيث $\vec{p} = m\vec{v}$: شعاع كمية الحركة للنقطة المادية

$$W_{AB}(\vec{F}) = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_A^B \frac{d\vec{p}}{dt} \cdot d\vec{r} = \int_A^B d(m\vec{v}) \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} = \int_A^B \vec{v} \cdot d(m\vec{v})$$

حيث m : كتلة النقطة المادية و هو مقدار فيزيائي قيمته ثابتة و بالتالي لا يعتمد على سرعة الجسم \vec{v} (مفهوم كلاسيكي).

وبالتالي: $W_{AB}(\vec{F}) = m \int_A^B \vec{v} \cdot d\vec{v}$

لدينا: $\vec{v} \cdot d\vec{v} = |\vec{v}| |d\vec{v}| \cos(\vec{v}, d\vec{v}) = |\vec{v}|^2 = v^2 \Rightarrow d(\vec{v} \cdot \vec{v}) = d(v^2) \Rightarrow 2\vec{v} \cdot d\vec{v} = 2v dv \Rightarrow \vec{v} \cdot d\vec{v} = v dv$

العمل الذي تنجزه القوة \vec{F} على طول المسار (C) بين الموضعين A و B حيث سرعة النقطة على الترتيب v_A و v_B

$$W_{AB}(\vec{F}) = m \int_{v_A}^{v_B} v dv = \frac{1}{2} m v_B^2 - \frac{1}{2} m v_A^2$$

العمل المنجز إذن يساوي الفرق بين قيمتين لدالة واحدة من الشكل: $T = \frac{1}{2} m v^2 + C = \frac{p^2}{2m} + C$

باعتبار: $T(v=0) = 0 \Rightarrow C = 0$ ، و يمكن بالتالي تعريف دالة الطاقة الحركية لنقطة مادية بالعلاقة: $T = \frac{1}{2} m v^2$

خلاصة: العمل الذي تنجزه قوة أو مجموعة قوى لانتقال نقطة مادية يساوي التغير في طاقتها الحركية:

$$W_{AB} (\sum_{i=1}^N \vec{F}) = \Delta T = T_B - T_A$$

تعميم:

نستطيع تعميم هذه المفاهيم لمجموعة من النقاط المادية و المتكونة من n نقطة. و يكون العمل المنجز لانتقال النقطة المادية k :

$$(W_{12})_k = (T_2)_k - (T_1)_k$$

العمل المنجز لكل المجموعة:

$$W_{12} = \sum_{k=1}^n (W_{12})_k = \sum_{k=1}^n [(T_2)_k - (T_1)_k] = \sum_{k=1}^n (T_2)_k - \sum_{k=1}^n (T_1)_k = T_2 - T_1$$

الطاقة الحركية لمجموعة من النقاط المادية تساوي مجموع الطاقات الحركية للنقاط المادية المكونة لها: و عبارة $T = \sum_{k=1}^n T_k$ و عبارة W_{12}

$$W_{12} = \sum_{k=1}^n W_{12}(\vec{F}_k^{ex}) + \sum_{k=1}^n W_{12}(\vec{F}_k^{in}) = T_2 - T_1$$

تمثل مجموع أعمال كل القوى الداخلية و الخارجية المؤثرة على نقاط المجموعة:

حيث 1 و 2 : تمثل وضعين لمجموعة النقاط المادية.

ملاحظة: تغير كمية حركة مجموعة من النقاط المادية هو نتيجة لتأثير القوى الخارجية المؤثرة على هذه المجموعة:

$$\vec{p} = \sum_{k=1}^n \vec{p}_k \quad , \quad \frac{d\vec{p}}{dt} = \sum_{k=1}^n \vec{F}_k^{ex}$$

2.6. تصنيف القوى من الناحية الطاقوية:**1.2.6. القوى الجهدية و الطاقة الكامنة:**

القوة المؤثرة على نقطة مادية تدعى جهدية إذا كانت دالة لموضع نقطة تأثيرها (أي موضع النقطة المادية) و الزمن و تحقق

معادلة الدوران:

$$\vec{F} = \vec{F}(\vec{r}, t) \quad \bullet$$

$$\text{rot } \vec{F} = 0 \quad \bullet$$

انطلاقا من العلاقة الشعاعية التالية: $\text{rot } \text{grad } f = 0$ ، حيث f دالة سلمية، يمكن اشتقاق الدالة الشعاعية \vec{F} من دالة سلمية

$$\vec{F} = -\text{grad } U(\vec{r}, t)$$

دالة $U(\vec{r}, t)$ تدعى دالة الطاقة الكامنة للنقطة المادية:

تنقسم القوى الجهدية إلى قسمين:

$$\left(\frac{\partial U}{\partial t} \neq 0 \right) \quad U = U(\vec{r}, t) \quad , \quad \vec{F} = \vec{F}(\vec{r}, t) \quad \bullet$$

قوى جهدية غير مستقرة زمنيا:

$$\left(\frac{\partial U}{\partial t} = 0 \right) \quad U = U(\vec{r}) \quad , \quad \vec{F} = \vec{F}(\vec{r}) \quad \bullet$$

قوى جهدية مستقرة زمنيا:

التغير الزمني لدالة الطاقة الكامنة $U = U(x, y, z, t)$:

$$\frac{dU}{dt} = \frac{\partial U}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial U}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial U}{\partial z} \frac{dz}{dt} + \frac{\partial U}{\partial t} \frac{dt}{dt} = \text{grad } U \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} + \frac{\partial U}{\partial t}$$

$$dU = \text{grad } U \cdot d\vec{r} + \frac{\partial U}{\partial t} dt$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k} \quad , \quad \text{grad } U = \frac{\partial U}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial U}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial U}{\partial z} \vec{k} \quad \text{حيث:}$$

$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{r} = -\text{grad } U \cdot d\vec{r} = -dU + \frac{\partial U}{\partial t} dt$$

عبارة العمل العنصري:

$$dW = -dU + \frac{\partial U}{\partial t} dt$$

❖ القوى الجهدية غير المستقرة زمنيا (غير المحافظة):

$$\frac{\partial U}{\partial t} \neq 0 \Rightarrow dW \neq -dU$$

عمل القوى الجهدية غير المحافظة لا يساوي الفرق بين قيمتي الطاقة الكامنة في موضعين مختلفين بل يضاف لهذا الفرق حد يعتمد على مسار النقطة المادية.

مثال: القوة المؤثرة على شحنة كهربائية من قبل حقل كهربائي متناوب في الاتجاه x :

$$E_x = E_0 \cos \omega t \Rightarrow F_x = qE_x = qE_0 \cos \omega t$$

عبارة الطاقة الكامنة:

$$\vec{F} = -\text{grad}U \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{\partial U}{\partial x} = -F_x = -qE_0 \cos \omega t \Rightarrow U = -(qE_0 \cos \omega t)x + C(y, z) \\ \frac{\partial U}{\partial y} = \frac{\partial C}{\partial y} = 0 \Rightarrow C = C(z) \Rightarrow U = -(qE_0 \cos \omega t)x + C(z) \\ \frac{\partial U}{\partial z} = \frac{\partial C}{\partial z} = 0 \Rightarrow C = cte \Rightarrow U = -(qE_0 \cos \omega t)x + C \end{cases}$$

$$\frac{\partial U}{\partial t} \neq 0 \text{ نتيجة:}$$

❖ القوى الجهدية المستقرة (المحافظة):

$$\frac{\partial U}{\partial t} = 0 \Rightarrow dW = -dU = dT$$

العمل المنجز يساوي الفرق بين قيمتي الطاقة الكامنة في موضعين مختلفين و تنجزه قوى تدعى القوى المحافظة.

العمل المنجز بين موضعين A و B :

$$W_{AB} = T_B - T_A = U_A - U_B \Rightarrow T_A + U_A = T_B + U_B = cte$$

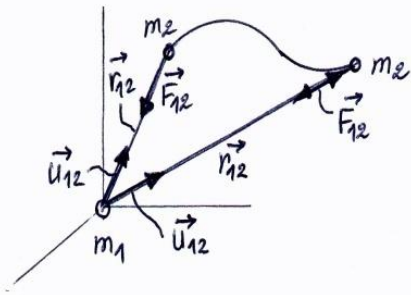
نحصل في هذه الحالة على لا متغير فيزيائي للقوى المحافظة و هو الكمية: $T + U$ ، وبذلك يمكننا إدخال مفهوم جديد المعرف

بمجموع الطاقات الحركية و الكامنة و نطلق عليه الطاقة الكلية E للنقطة المادية: $E = T + U$

أمثلة على الحقول الجهدية المحافظة:

الحقل الثقالي: الجسم m_2 واقع في الحقل الثقالي للجسم m_1 و بالتالي تؤثر عليه القوة:

$$\vec{F}_{12} = -G \frac{m_1 m_2}{r_{12}^2} \vec{u}_{12}$$



$$\text{القوة } F_{12} \text{ محافظة} \Leftrightarrow \begin{cases} \vec{F}_{12} = F_{12}(\vec{r}) \\ \text{rot} F_{12} = 0 \end{cases}$$

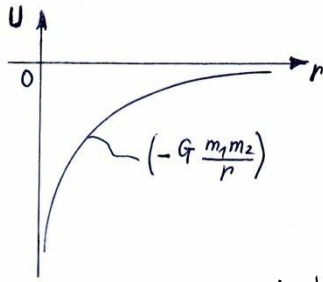
باعتبار المرجع العطالي مرتبط بالكتلة m_1 و يمكن كتابة $r_{12} = r$ ، $\vec{u}_{12} = \vec{u}_r$

$$\vec{F} = -\text{grad}U = -\left(\frac{\partial U}{\partial r} \vec{u}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial U}{\partial \theta} \vec{u}_\theta + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial U}{\partial \varphi} \vec{u}_\varphi\right) = -G \frac{m_1 m_2}{r_{12}^2} \vec{u}_{12} = -G \frac{m_1 m_2}{r^2} \vec{u}_r$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \frac{\partial U}{\partial r} = G \frac{m_1 m_2}{r^2} \Rightarrow U = -G \frac{m_1 m_2}{r} + C(\theta, \varphi) \\ \frac{\partial U}{\partial \theta} = 0 \Rightarrow \frac{\partial U}{\partial \theta} = \frac{\partial C}{\partial \theta} = 0 \Rightarrow C = C(\varphi) \Rightarrow U = -G \frac{m_1 m_2}{r} + C(\varphi) \\ \frac{\partial U}{\partial \varphi} = 0 \Rightarrow \frac{\partial U}{\partial \varphi} = \frac{\partial C}{\partial \varphi} = \frac{dC}{d\varphi} = 0 \Rightarrow C(\varphi) = C(cte) \Rightarrow U = -G \frac{m_1 m_2}{r} + C \end{cases}$$

عبارة دالة الطاقة الكامنة في الحقل الثقالي عند أخذها معدومة في غياب التأثير المتبادل (التباعد إلى ما لا نهاية)

$$U(r) = -G \frac{m_1 m_2}{r} \quad , \quad U(\infty) = 0$$



$$dT = -dU \leftarrow \text{الحقل الثقالي جهدي محافظ} \leftarrow \frac{\partial U}{\partial t} = 0$$

$$E = T + U = \frac{1}{2} m_2 v^2 - G \frac{m_1 m_2}{r} = E_0 (cte) : m_2 \text{ للكتلة (ثابتة) محفوظة}$$

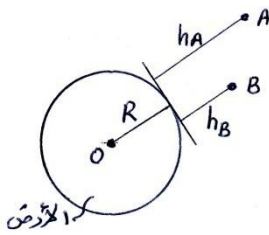
حالة خاصة: الطاقة الكامنة في جوار الأرض.

الطاقة الكامنة لكتلة نقطية في الحقل الثقالي للكرة الأرضية (اعتبار الكرة الأرضية كتلة نقطية: هذا يعني

أنه انطلاقاً من اعتبار الأرض كروية الشكل و توزيع الكتلة فيها ذو تناظر كروي، يمكن اعتبار الحقل الثقالي للأرض مماثل للحقل

الثقالي لنقطة مادية متواجدة في مركز الأرض و كتلتها كتلة الأرض): $U = -G \frac{m_1 m}{r} + C$ ، كتلة الأرض m_1 ،

الفرق في الطاقات الكامنة بين الموضعين A و B :



$$r_A = R + h_A \text{ حيث} \quad , \quad U_A - U_B = -G \frac{m_1 m}{r_A} + G \frac{m_1 m}{r_B} + C - C$$

$$U_A - U_B = G m_1 m \left[\frac{R + h_A - R - h_B}{R^2 + R(h_A + h_B) + h_A h_B} \right]$$

$$R^2 + R(h_A + h_B) + h_A h_B \approx R^2 \text{ فإن} \quad h_B \ll R \text{ ، } h_A \ll R \text{ بما أن:}$$

$$U_A - U_B = G \frac{m_1 m}{R^2} (h_A - h_B) = (G \frac{m_1}{R^2}) m h_A - (G \frac{m_1}{R^2}) m h_B = m g_0 h_A - m g_0 h_B$$

حيث: $g_0 = G \frac{m_1}{R^2}$ شدة الحقل الثقالي قريبا من سطح الأرض.

يمكن إذن تعريف دالة الطاقة الكامنة في جوار الكرة الأرضية:

$$U = m g_0 h \quad , \quad U(h=0) = 0$$

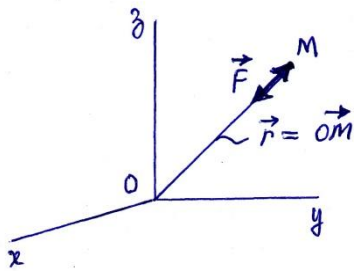
حقل قوة مرنة:

تخضع النقطة المادية كتلتها m لتأثير القوة F عباراتها من الشكل:

$$\vec{F} = -kr \quad , \quad k > 0$$

النموذج الميكانيكي لهذه القوة يتمثل في نابض ثابت مرونته k

(النابض يعمل في المنطقة المرنة)

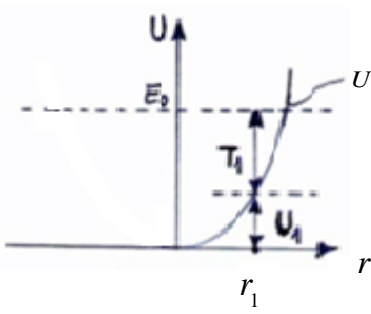


$$\vec{F} = -kr \leftarrow \text{جهدية محافظة} \leftarrow \begin{cases} \vec{F} = F(r) \\ \text{rot} F = 0 \end{cases}$$

$$\vec{F} = -\text{grad}U = -\left(\frac{\partial U}{\partial r} \vec{u}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial U}{\partial \theta} \vec{u}_\theta + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial U}{\partial \varphi} \vec{u}_\varphi \right) = -kr$$

$$\begin{cases} \frac{\partial U}{\partial r} = kr \Rightarrow U = \frac{1}{2} kr^2 + C(\theta, \varphi) \\ \frac{\partial U}{\partial \theta} = 0 \Rightarrow \frac{\partial U}{\partial \theta} = \frac{\partial C}{\partial \theta} = 0 \Rightarrow C = C(\varphi) \Rightarrow U = \frac{1}{2} kr^2 + C(\varphi) \\ \frac{\partial U}{\partial \varphi} = 0 \Rightarrow \frac{\partial U}{\partial \varphi} = \frac{\partial C}{\partial \varphi} = \frac{dC}{d\varphi} = 0 \Rightarrow C(\varphi) = C(cte) \Rightarrow U = \frac{1}{2} kr^2 + C \end{cases}$$

عبارة دالة الطاقة الكامنة في حقل قوة مرنة من الشكل $\vec{F} = -kr$ عند أخذها معدومة في الموضع $r = 0$:



$$U = \frac{1}{2}kr^2 \quad , \quad U(r=0) = 0$$

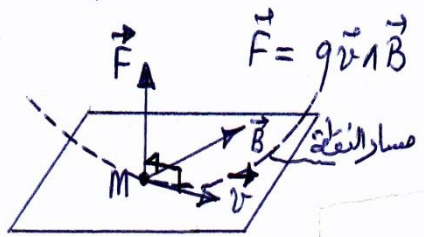
$$E = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kr^2 = \frac{1}{2}mv_0^2 + \frac{1}{2}kr_0^2 = E_0 \quad \text{الطاقة الكلية محفوظة :}$$

حيث: E_0 - الطاقة الكلية وهي ثابتة و تحدد من الشروط الابتدائية (r_0, v_0) (الشكل).

2.2.6 القوى الجيروسكوبية:

تسمى القوة التي تعتمد قيمتها خطيا وطرديا على قيمة سرعة النقطة المادية المؤثرة عليها و التي تتجه عموديا على اتجاه السرعة بالقوة الجيروسكوبية F_g . يمكن التعبير عن هذه القوة بالعلاقة الشعاعية: $\vec{F}_g = \alpha \vec{v} \wedge \vec{A}$ التي تعتمد على سرعة النقطة المادية و بالتالي فالقوة الجيروسكوبية غير جهدية أي لا يمكن اشتقاقها من دالة سلمية.

عمل القوة الجيروسكوبية دائما معدوم



$$dW(F_g) = \vec{F}_g \cdot d\vec{r} = (\alpha \vec{v} \wedge \vec{A}) \cdot d\vec{r} = \alpha \left(\frac{d\vec{r}}{dt} \wedge \vec{A} \right) \cdot d\vec{r} = \alpha (d\vec{r} \wedge \frac{d\vec{r}}{dt}) \cdot \vec{A} = 0$$

مثال على القوى الجيروسكوبية: قوة لورنتز وهي القوة المؤثرة على شحنة q

متحركة بسرعة v داخل حقل ميغناطيسي شعاع شدته B وعبارتها: $\vec{F}_g = q\vec{v} \wedge \vec{B}$

3.2.6 القوى المبددة:

القوى المبددة تتجه عكس اتجاه السرعة v بالنسبة إلى الوسط المتحرك فيه الجسم: $\vec{F}_d = -kv^\alpha \vec{v}$ حيث α , k ثابتان موجبان.

$$\alpha + 2 > 0 \quad , \quad \frac{dW}{dt} = \vec{F}_d \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{F}_d \cdot \vec{v} = -kv^\alpha \vec{v} \cdot \vec{v} = -kv^{\alpha+2} \quad \text{استطاعة القوة المبددة:}$$

$$\alpha + 2 > 0 \Rightarrow \frac{dW}{dt} < 0$$

القوى المبددة تقلل من الطاقة الكلية للنقطة المادية.

4.2.6 الحالة العامة:

تؤثر على الجسم قوى جهدية، جيروسكوبية و مبددة محصلتها تبعا لمبدأ التراكب

$$\vec{F} = -\text{grad}U + \vec{F}_g + \vec{F}_d$$

استطاعة كل من:

$$dW_p = -dU + \frac{\partial U}{\partial t} dt \Rightarrow \frac{dW_p}{dt} = -\frac{dU}{dt} + \frac{\partial U}{\partial t} \quad \bullet \text{ القوى الجهدية:}$$

$$dW_g = 0 \Rightarrow \frac{dW_g}{dt} = 0 \quad \bullet \text{ القوى الجيروسكوبية:}$$

$$\frac{dW_d}{dt} = \vec{F}_d \cdot \vec{v} \quad \bullet \text{ القوى المبددة:}$$

$$\frac{dW}{dt} = \frac{dW_p}{dt} + \frac{dW_g}{dt} + \frac{dW_d}{dt} = -\frac{dU}{dt} + \frac{\partial U}{\partial t} + \vec{F}_d \cdot \vec{v} \quad \text{مجموع الإستطاعات:}$$

$$E = T + U \quad \text{الطاقة الكلية:}$$

$$\frac{dE}{dt} = \frac{d}{dt}(T + U) = \frac{dT}{dt} + \frac{dU}{dt} = \frac{dW}{dt} + \frac{dU}{dt} = -\frac{dU}{dt} + \frac{\partial U}{\partial t} + \vec{F}_d \cdot \vec{v} + \frac{dU}{dt} \quad \text{التغير الزمني للطاقة الكلية:}$$

$$\boxed{\frac{dE}{dt} = \frac{\partial U}{\partial t} + \vec{F}_d \cdot \vec{v}}$$

التغير الزمني للطاقة الكلية للجسيم مشروط باعتماد القوى على الزمن بشكل صريح (وجود قوى جهدية غير مستقرة) و بوجود قوى مبددة. أما القوى الجيروسكوبية فلا تغير الطاقة الكلية.

حالة خاصة: اذا انعدمت القوى المبددة و كانت كل القوى جهدية مستقرة (محافظة)، فان الطاقة الكلية E محفوظة:

$$E = T + U = E_0 (cte)$$

قانون حفظ الطاقة الكلية يسمح بتحديد السرعة كدالة لموضع الجسيم من دون حل معادلات الحركة

$$E = \frac{1}{2} m v^2 + U(r) = E_0 \Rightarrow v(r)$$

3.6 الحركة المركزية:

1.3.6 التعريف:

القوة المركزية هي التي تؤثر على جسيم ما بحيث تتجه دائما نحو نقطة ثابتة تسمى مركز الحقل المركزي (منبع الحقل) و تعتمد

$$\vec{F} = f(r)\vec{u}_r$$

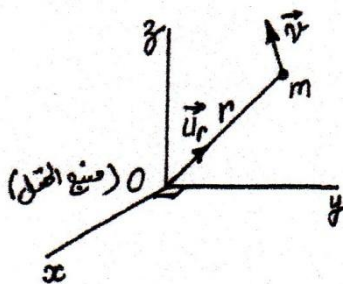
حيث:

$f(r)$: دالة للمسافة r ,

\vec{u}_r : شعاع وحدة متجه من منبع الحقل إلى موضع الجسيم.

إذا كان $f(r) > 0$: القوة دافعة عن منبع الحقل.

إذا كان $f(r) < 0$: القوة جاذبة نحو منبع الحقل.



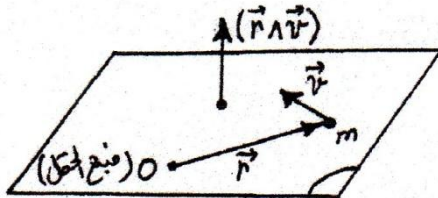
2.3.6 الخصائص:

❖ مسار الجسيم في الحقل المركزي (تحت تأثير قوة مركزية) مستو، بمعنى الحركة مستوية، و منه شعاع الموضع r و شعاع

السرعة \vec{v} للجسيم يقعان دائما في مستوى واحد ثابت في المرجع المرتبط بمنبع الحقل و يعين بالجداء الشعاعي $\vec{r} \wedge \vec{v}$

حيث (\vec{r}_0, \vec{v}_0) تمثل الشروط الابتدائية لحركة الجسيم.

البرهان:



$$\frac{d}{dt}(\vec{r} \wedge \vec{v}) = \frac{d\vec{r}}{dt} \wedge \vec{v} + \vec{r} \wedge \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{v} \wedge \vec{v} + \vec{r} \wedge \vec{a}$$

$$\frac{d}{dt}(\vec{r} \wedge \vec{v}) = \vec{r} \wedge \vec{a}$$

من المبدأ الثاني لنيوتن: $\vec{F} = m\vec{a}$

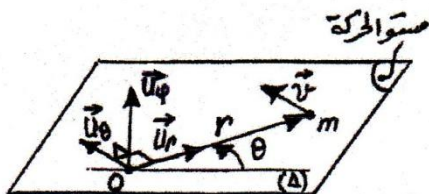
$$\frac{d}{dt}(\vec{r} \wedge \vec{v}) = \vec{r} \wedge \frac{\vec{F}}{m} = \frac{1}{m}[\vec{r} \wedge f(r)\vec{u}_r] = \frac{1}{m}[r\vec{u}_r \wedge f(r)\vec{u}_r] = \frac{1}{m}rf(r)[\vec{u}_r \wedge \vec{u}_r] = 0$$

❖ عزم كمية الحركة للجسيم محفوظ.

من المبدأ الثاني لنيوتن:

$$\frac{dL_0}{dt} = \vec{\mu}_0 \cdot (\vec{F}) \Rightarrow \frac{dL_0}{dt} = OM \wedge f(r)\vec{u}_r = r\vec{u}_r \wedge f(r)\vec{u}_r = rf(r)[\vec{u}_r \wedge \vec{u}_r] = 0 \Rightarrow L_0 = C \text{ (شعاع ثابت)}$$

بما أن الحركة مستوية، نختار معلما فضائيا مرتبط بمستوى الحركة و نستعمل النظام القطبي للإحداثيات (r, θ) لوصف الحركة في هذا المستوي.



$$L_0 = m(\vec{r} \wedge \vec{v}) = m \begin{vmatrix} \vec{u}_r & \vec{u}_\theta & \vec{u}_\phi \\ r & 0 & 0 \\ v_r & v_\theta & 0 \end{vmatrix} = m \begin{vmatrix} \vec{u}_r & \vec{u}_\theta & \vec{u}_\phi \\ r & 0 & 0 \\ \dot{r} & r\dot{\theta} & 0 \end{vmatrix} = mr^2\dot{\theta}\vec{u}_\phi$$

إذن:

$$L_0 = C \Rightarrow r^2\dot{\theta}\vec{u}_\phi = C \Rightarrow r^2\dot{\theta} = \text{(ثابت)}$$

3.3.6. معادلات الحركة:

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = m\vec{a} = \vec{F} \Rightarrow m \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = f(r)\vec{u}_r \quad \text{تبعاً للمبدأ الثاني لنيوتن:}$$

$$m \left[(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)\vec{u}_r + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta})\vec{u}_\theta \right] = f(r)\vec{u}_r \Leftrightarrow \begin{cases} m(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) = f(r) \\ m(r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}) = 0 \end{cases}$$

حل هاتين المعادلتين التفاضليتين يعطي معادلة المسار المستوي للجسيم في الحقل المركزي على الشكل $r = r(\theta)$.

4.3.6. دراسة الحركة المركزية طبقاً لقانون حفظ الطاقة الميكانيكية:

إحداثيات شعاع القوة المركزية في الأساس الكروي $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_\varphi)$:

$$\vec{F} = F_r\vec{u}_r + F_\theta\vec{u}_\theta + F_\varphi\vec{u}_\varphi = f(r)\vec{u}_r \Leftrightarrow \begin{cases} F_r = f(r) \\ F_\theta = 0 \\ F_\varphi = 0 \end{cases}$$

لدينا عبارة $rot\vec{F}$ في الأساس الكروي:

$$rot\vec{F} = \frac{1}{r \sin \theta} \left[\frac{\partial}{\partial \theta} (F_\varphi \sin \theta) - \frac{\partial F_\theta}{\partial \varphi} \right] \vec{u}_r + \frac{1}{r} \left[\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial F_r}{\partial \varphi} - \frac{\partial}{\partial r} (rF_\varphi) \right] \vec{u}_\theta + \frac{1}{r} \left[\frac{\partial}{\partial r} (rF_\theta) - \frac{\partial F_r}{\partial \theta} \right] \vec{u}_\varphi$$

بالتعويض نجد: $rot\vec{F} = 0$

إذن:

$$\left. \begin{array}{l} \vec{F} = F(r)\vec{u}_r \\ rot\vec{F} = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \vec{F} = f(r)\vec{u}_r \quad (\text{جهدية محافظة}) \Rightarrow \frac{\partial E}{\partial t} = \frac{\partial U}{\partial t} = 0 \Rightarrow E = T + U = \text{ثابت}$$

خلاصة: للجسيم الواقع في حقل مركزي:

$$E = T + U = \frac{1}{2}mv^2 + U(r)$$

حيث:

$$\vec{v} = \dot{r}\vec{u}_r + r\dot{\theta}\vec{u}_\theta \Rightarrow |\vec{v}|^2 = \dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2$$

$$E = \frac{1}{2}m(\dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2) + U(r) = \frac{1}{2}m\dot{r}^2 + \frac{1}{2}mr^2\dot{\theta}^2 + U(r) = \frac{1}{2}m\dot{r}^2 + \frac{L_0^2}{2mr^2} + U(r)$$

ثابت $L_0 = mr^2\dot{\theta} =$ قيمة العزم الحركي للجسيم في الحقل المركزي محفوظ.

نضع الكمية: $\frac{L_0^2}{2mr^2} + U(r) = U_{eff}$ ونسميها الطاقة الكامنة الفعالة.

$$E = \frac{1}{2}m\dot{r}^2 + U_{eff} \quad \text{و نحصل على:}$$

هذه العبارة تعطينا تصوراً لحركة الجسيم وكأنها تتم على محور واحد مستقيم هو r و هو في حقل مركزي بحيث تكون طاقته الكامنة فيه مساوية إلى الطاقة الكامنة الفعالة U_{eff} .

على أساس المنحنى $U_{eff}(r)$ و قانون حفظ الطاقة الكلية E يمكن دراسة حركة الجسيم دون معرفة قانونها و خصوصاً من الناحيتين:

• حدود الحركة المركزية: المنطقة المسموح بها للجسيم أن يحتلها هي التي تحقق الشرط:

$$E = \frac{1}{2}m\dot{r}^2 + U_{eff} \Rightarrow \frac{1}{2}m\dot{r}^2 = E - U_{eff} \geq 0 \Rightarrow E \geq U_{eff}$$

• مرور الجسيم بمركز القوة المركزية: يمكن للجسيم المرور بمركز القوة عندما يتحقق الشرط التالي: $E \geq (U_{eff})_{r \rightarrow 0}$

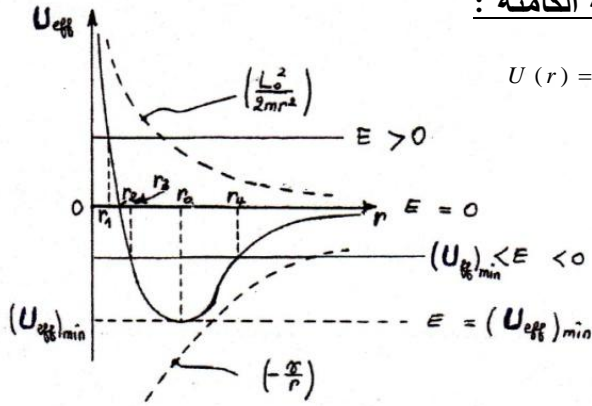
$$\text{أو: } (r^2U(r) + \frac{L_0^2}{2m})_{r \rightarrow 0} \leq r^2E$$

هذا الشرط يتحقق في حالة الطاقة الكامنة $U(r) = -\frac{\alpha}{r^n}$ عندما:

$$\alpha \geq \frac{L_0^2}{2m} \quad \text{بشرط } n = 2$$

$$\alpha > 0 \quad \text{بشرط } n > 2$$

4.3.6. مثال على تحليل الحركة على أساس منحنى الطاقة الكامنة :



جسيم واقع في الحقل الثقالي الجاذب حيث عبارة طاقته الكامنة: $U(r) = -\frac{\gamma}{r}$

$$U_{eff} = -\frac{\gamma}{r} + \frac{L_0^2}{2mr^2} \quad \text{عبارة الطاقة الكامنة الفعالة:}$$

$$r_0 = \frac{L_0^2}{m\gamma} \quad , \quad (U_{eff})_{min} = -\frac{m\gamma^2}{2L_0^2}$$

$$r_0 = \frac{L_0^2}{m\gamma} \quad , \quad (U_{eff})_{min} = -\frac{m\gamma^2}{2L_0^2}$$

- $E > 0$: لا يبقى الجسيم على مسافة محدودة و تتم الحركة في المجال $r_1 \leq r < \infty$ (المسار غير محدود و هو عبارة عن قطع زائد أو قطع مكافئ).
 - $E = 0$: الحركة غير محدودة و تتم في الحيز $r_2 < r < \infty$ (قطع زائد أو قطع مكافئ).
 - $(U_{eff})_{min} < E < 0$: الحركة محدودة و تتم في الحيز الفضائي $r_3 \leq r \leq r_4$ (المسار عبارة عن قطع ناقص).
 - $E = (U_{eff})_{min}$: الحركة تتم على مسافة $r = r_0$ (المسار عبارة عن دائرة نصف قطرها r_0).
- في كل الحالات لا يمكن للجسيم المرور بمركز القوة "O".

4.6. المتذبذب الفضائي (الحركة التوافقية البسيطة):

1.4.6. معادلات الحركة:

تدعى النقطة المادية الواقعة في الحقل المركزي، حيث عبارة القوة فيه تأخذ الشكل:

$$F = -kr\vec{r} \quad , \quad \text{ثابت موجب } k$$

بالمذبذب الفضائي، و تسمى حركتها بالحركة التوافقية البسيطة.

باعتبار الحركة في الحقل المركزي مستوية، نختار هذا المستوي المحدد بالشروط الابتدائية للحركة و هي ثبوت الطاقة الكلية $E = E_0$ و شعاع عزم كمية الحركة L_0 كما جاء في الوصف الطاقوي للحركة المركزية، و معناه حركيا السرعة الابتدائية v_0 و

$$E = \frac{1}{2}mv_0^2 + U(r_0) = E_0 \quad , \quad L_0 = mr_0^2\theta_0^2k \quad : \quad r_0 \text{ شعاع الموضع الابتدائي}$$

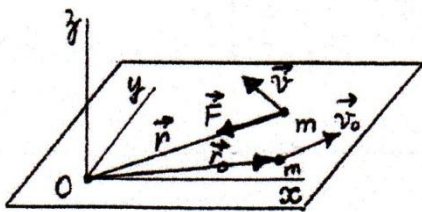
المحاور Ox و Oy يقعان في هذا المستوي و Oz عمودي عليه.

نكتب المبدأ الثاني لنيوتن في المرجع $Oxyz$ باعتباره عطاليا:

$$m \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \vec{F} = -k\vec{r}$$

$$\frac{d^2\vec{r}}{dt^2} + \frac{k}{m}\vec{r} = 0$$

بوضع $\omega^2 = \frac{k}{m}$: ثابت موجب و بإسقاط المعادلة الشعاعية على المحاور:



$$\frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} + \frac{k}{m} \vec{r} = 0 \Rightarrow \begin{cases} \frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0 \\ \frac{d^2 y}{dt^2} + \omega^2 y = 0 \end{cases}$$

الحلول العامة للمعادلتين المتشابهتين تأخذ الشكل:

$$x(t) = C_1 e^{i\omega t} + D_1 e^{-i\omega t} \quad , \quad y(t) = C_2 e^{i\omega t} + D_2 e^{-i\omega t}$$

و حلولها الحقيقية تأخذ الشكل:

$$x(t) = A_1 \cos \omega t + B_1 \sin \omega t \quad , \quad y(t) = A_2 \cos \omega t + B_2 \sin \omega t$$

الحل العام للمعادلة الشعاعية:

$$\frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} + \frac{k}{m} \vec{r} = 0$$

$$\vec{r}(t) = A \cos \omega t + B \sin \omega t \quad \text{من الشكل:}$$

A و B شعاعان ثابتان يعينان من الشروط الابتدائية للحركة.

$$\vec{r}(t=0) = \vec{r}_0 = A \quad \text{شعاع الموضع الابتدائي للجسيم:}$$

$$\vec{v}(t=0) = \left(\frac{d\vec{r}}{dt} \right)_{t=0} = (-\omega A \sin \omega t + \omega B \cos \omega t)_{t=0} = \vec{v}_0 = \omega B \Rightarrow B = \frac{v_0}{\omega} \quad \text{شعاع السرعة الابتدائية للجسيم:}$$

الحركة التوافقية البسيطة دورية و دورها: $T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$ و لا يعتمد على الشروط الابتدائية.

لايجاد معادلة المسار نختار المحورين Ox و Oy بحيث:

$$Ox \equiv \vec{r}_0 = \vec{r}(t=0) \rightarrow A(A, 0) \quad , \quad Oy \equiv \vec{v}_0 = \vec{v}(t=0) \rightarrow B(0, B)$$

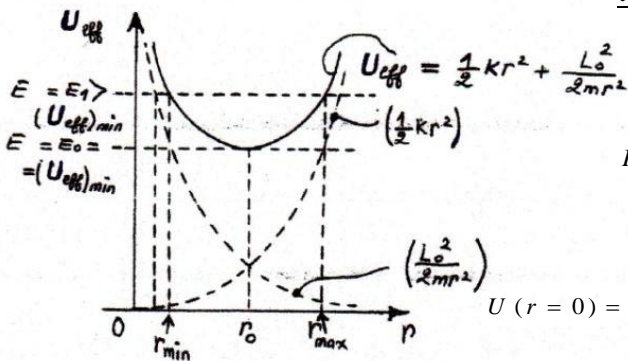
حيث:

A : البعد الابتدائي للنقطة عن المنبع، ωB : السرعة الابتدائية للجسيم.

$$\vec{r}(t) = A \cos \omega t + B \sin \omega t \Leftrightarrow \begin{cases} x(t) = A \cos \omega t \\ y(t) = B \sin \omega t \end{cases}$$

$$\frac{x^2}{A^2} + \frac{y^2}{B^2} = 1 \quad \text{معادلة المسار عبارة عن قطع ناقص:}$$

1.4.6 الوصف الطاقوي للحركة التوافقية البسيطة:



تحقق القوة $F = -kr$: $F = F(r)$ و $\text{rot} F = 0$

و بالتالي فهي جهدية محافظة (قوة مركزية): $F = f(r)u_r = -kru_r$

$$U(r) = -\int f(r)dr = -\int -krdr = \frac{1}{2}kr^2 + c \quad \text{إن:}$$

$$U(r=0) = 0 \Rightarrow c = 0 \Rightarrow U(r) = \frac{1}{2}kr^2$$

و تكون حدود الحركة للمتذبذب الفضائي: $E \geq U_{\text{eff}}$

• حالة: $E = E_1 > (U_{\text{eff}})_{\text{min}}$ ← الحركة محدودة وتتم في المجال $r_{\text{min}} \leq r \leq r_{\text{max}}$

$$E_1 = U_{\text{eff}} = \frac{1}{2}kr^2 + \frac{L_0^2}{2mr^2} \quad \text{و من المعادلة: } E_1 = U_{\text{eff}} = \frac{1}{2}kr^2 + \frac{L_0^2}{2mr^2} \quad \text{، نحصل على:}$$

و عليه يكون مسار الجسم عبارة عن قطع ناقص مركزه ينطبق على مركز القوة و يمس مرتين الدائرتين اللتين نصف قطرهما r_{min} ،

r_{max}

• حالة: $E = E_0 = (U_{eff})_{min}$ ، حيث $U_{eff} = \sqrt{\frac{k}{m}} L_0$ ← الحركة محدودة و مسار الجسم عبارة عن دائرة نصف قطرها

$$r_0 = \sqrt{\frac{E_0}{m}}$$

1.4.6. أمثلة عن الحركة التوافقية البسيطة:

1. جسم خاضع لتأثير نابض (ياهمال الاحتكاك الصلب للجسم مع السطح الأفقي و مقاومة الوسط

(المحيط):

المعادلة الأساسية للتحرير في المرجع المرتبط بالسطح الأفقي باعتباره عطاليا:

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx \Rightarrow m \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{m} x = 0$$

$$\omega^2 = \frac{k}{m} \quad \text{بوضع:}$$

نحصل على المعادلة التفاضلية التالية: $\frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0$

و تبعا لشكل هذه المعادلة تكون حركة الجسم توافقية بسيطة، دورها: $T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$

و قانونها: $x(t) = A \cos \omega t + B \sin \omega t$

نأخذ كمثال اول للشروط الابتدائية حيث يسحب الجسم إلى مسافة من وضع التوازن و يترك:

$$x(t=0) = x_0 = A$$

$$\left(\frac{dx}{dt} \right)_{t=0} = v_0 = 0 \Rightarrow \left[\frac{d}{dt} (A \cos \omega t + B \sin \omega t) \right]_{t=0} = \omega B \Rightarrow B = 0$$

و يصبح قانون الحركة: $x(t) = x_0 \cos \omega t = x_0 \cos \sqrt{\frac{k}{m}} t$

و كمثال ثاني للشروط الابتدائية حيث يدفع الجسم من وضع التوازن ليكتسب سرعة ابتدائية:

$$x(t=0) = 0 \Rightarrow A = 0$$

$$\left(\frac{dx}{dt} \right)_{t=0} = v_0 = \omega B \Rightarrow B = \frac{v_0}{\omega}$$

و يصبح قانون الحركة: $x(t) = \frac{v_0}{\omega} \sin \omega t = v_0 \sqrt{\frac{m}{k}} \sin \sqrt{\frac{k}{m}} t$

2. النواس البسيط:

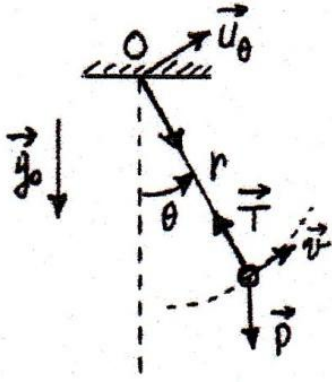
نربط كرية صغيرة باعتبارها كتلة نقطية m بنهاية خيط طوله l و طرفه العلوي مثبت. نزيح الكتلة عن موضع توازنها

حتى يصنع الخيط زاوية α مع الشاقول ثم نتركها لتتذبذب في مستو رأسي بين موضعين $\theta = \alpha$ و $\theta = -\alpha$ (اعتبار

الحقل الثقالي للكرة الأرضية شدته g_0 متجانس في الحيز الفضائي الذي تتحرك فيه الكرة ، إهمال مقاومة الوسط).

المعادلة الأساسية للتحرير في المرجع المرتبط بنقطة التعليق باعتباره عطاليا:

$$m \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \vec{P} + \vec{T}$$



حيث القوى المؤثرة على الكرية هي: $P = m \vec{g}_0$ ، T

تم الحركة في المستوي المعين بالشروط الابتدائية للحركة (\vec{r}_0, \vec{v}_0) ،

حيث \vec{r}_0 : شعاع الموضع الابتدائي و \vec{v}_0 : شعاع السرعة الابتدائية.

بالتالي يمكن وصف حركة الكرية في هذا المستوي باستعمال نظام الإحداثيات القطبي (r, θ) .

بكتابة المعادلة الأساسية للتحرّك في الأساس القطبي $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)$:

$$m [(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)\vec{u}_r + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta})\vec{u}_\theta] = (P \cos \theta - T)\vec{u}_r - P \sin \theta \vec{u}_\theta$$

حيث: $r = l = \text{ثابت (الخيوط غير قابل للأستطالة)} \Rightarrow \dot{r} = \ddot{r} = 0$

و تصبح المعادلة الأساسية للتحرّك:

$$ml\dot{\theta}^2 \vec{u}_r + ml\ddot{\theta} \vec{u}_\theta = (P \cos \theta - T)\vec{u}_r - P \sin \theta \vec{u}_\theta \Leftrightarrow \begin{cases} ml\dot{\theta}^2 = P \cos \theta - T \\ ml\ddot{\theta} = -P \sin \theta \end{cases}$$

من المعادلة الثانية للجملة:

$$\ddot{\theta} = \frac{d^2 \theta}{dt^2} = -\frac{g_0}{l} \sin \theta$$

للذبذبات الصغيرة: $\sin \theta \approx \theta$

تأخذ المعادلة التفاضلية الشكل التالي: $\frac{d^2 \theta}{dt^2} = -\frac{g_0}{l} \theta = -\omega^2 \theta$: حيث $\omega^2 = \frac{g_0}{l}$

حلها العام: $\theta(t) = \theta_1 \cos \omega t + \theta_2 \sin \omega t$

باعتبار الشروط الابتدائية:

$$\theta(t=0) = \alpha \Rightarrow \theta_1 = \alpha$$

$$\vec{v}(t=0) = \vec{0} \Rightarrow [(\dot{r}\vec{u}_r + r\dot{\theta}\vec{u}_\theta)]_{t=0} = [r(-\omega\theta_1 \sin \omega t + \omega\theta_2 \cos \omega t)]_{t=0}$$

$$= [l(-\omega\theta_1 \sin \omega t + \omega\theta_2 \cos \omega t)]_{t=0} = \omega\theta_2 \Rightarrow \theta_2 = 0$$

نحصل في الأخير على المعادلة الواصفة لحركة الكرية، و بالتالي يتحدد موضعها في كل لحظة بالإحداثيات القطبية:

$$M \begin{cases} r = l \\ \theta(t) = \alpha \cos \sqrt{\frac{g_0}{l}} t \end{cases}$$

و حركتها توافقية بسيطة، دورها: $T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g_0}}$