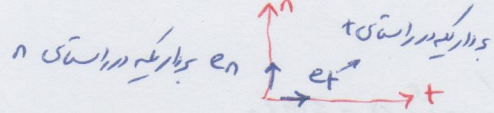
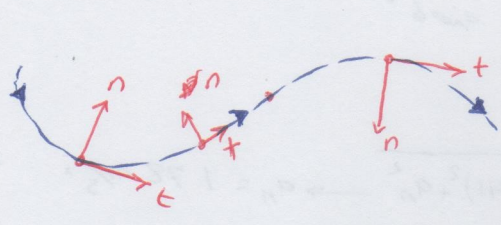


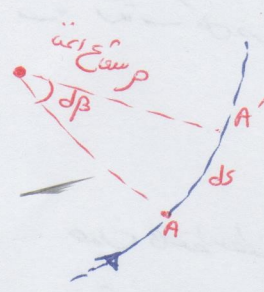
محققیات محوری و مماسی:

بیان شده برای بررسی حرکت بخش اعظم در صفحه، می توان از دستک های تحقیقات کوشش مانند حرکت محوری یا مماسی و قضیه استوار کرد. در این بخش تحقیقات عمودی - مماسی را بررسی می کنیم. در تحقیقات محوری - مماسی، محورهای تحقیقات یعنی t و n همراه با زره در امتداد مسیر حرکت می کنند و مکان و جهت آن ها ثابت نیست و در حرکت زره مستقیماً متوالف می + در حرکت مماسی بر مسیر است و جهت مثبت آن در جهت حرکت است و مؤلفه n در جهت عمودی است و جهت مثبت آن بر این جهت است.



حال بنویسیم وضعیت حرکت و جهت در حرکت در مسیر حرکت

سرعت در جهت از مسیر مماسی حرکت است پس جهت حرکت همیشه در راستای t است



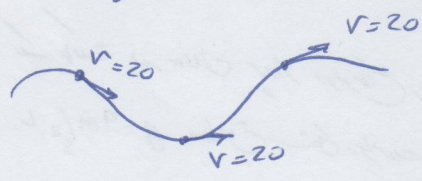
$\vec{v} = v e_t$
 نشان دهنده جهت v در راستای t است
 و مؤلفه n ندارد
 اندازه v

$\vec{v} = v e_t = \rho \frac{d\beta}{dt} e_t = \rho \dot{\beta} e_t$

$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{v^2}{\rho} e_n + \dot{v} e_t$
 نشان دهنده تغییر جهت مسیر حرکت
 نشان دهنده تغییر اندازه سرعت
 اندازه سرعت (که در همان راستای)

مقدار
 $a_n = \frac{v^2}{\rho} = \rho \dot{\beta}^2 = v \dot{\beta}$
 $a_t = \dot{v} = \ddot{s}$
 مقدار
 $a = \sqrt{a_n^2 + a_t^2}$

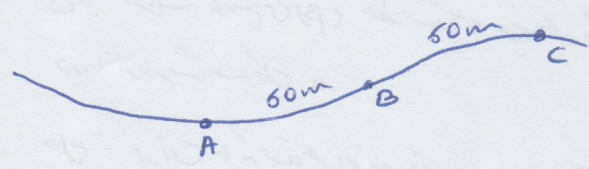
در این زیر برای مثال اگر جسمی در مسیر منحنی شکل با سرعت ثابت در طول مسیر حرکت کند مؤلفه $v e_t$ صفر می شود زیرا مقدار سرعت آن عوض نمی شود ولی چون جهت مدار حرکت (در اصل منحنی شکل بیان می کند) عوض می شود، مؤلفه e_n $\frac{v^2}{\rho}$ مقدار دارد و صفر نیست



در این سرعت ثابت است
 ولی جهت آن در حال تغییر است

مثال:

مابین زمین و جود خازر در شب در جاده، راننده یک خودروی تریکولر را مشاهده می کند که با سرعت 100 km/h در نقطه A به سمت چپ حرکت می کند. فاصله 120 متری A (در امتداد جاده) برابر با 50 km/h است. اگر تریکولر خودرو، شتاب کل $3 m/s^2$ را در نقطه A بسازد و اگر شعاع اغذ در C برابر با 150 m باشد معلوم است افق شعاع اغذ در نقطه A
 - شتاب خودرو در نقطه B
 - شتاب کل در C



حل: ابتدا باید توجه کرد که سرعت را اندازه می‌گیریم. چون حرکت یکنواخت است، پس مقدار سرعت در نقطه A و C یکسان است. (در انتهای مسیر)

$A = 100 \text{ km/h} = 27.78 \text{ m/s}$
 $C = 50 \text{ km/h} = 13.89 \text{ m/s}$

$v_C^2 - v_A^2 = 2a_f \Delta x_{AC}$

$\rightarrow (13.89)^2 - (27.78)^2 = 2a_f \times 120 \rightarrow a_f = -2.41 \text{ m/s}^2$

در نقطه A: $a = 3 \text{ m/s}^2$

$a = \sqrt{a_f^2 + a_n^2} \rightarrow 3 = \sqrt{(-2.41)^2 + a_n^2} \rightarrow a_n = 1.78 \text{ m/s}^2$

$a_n = \frac{v^2}{r} \rightarrow 1.78 = \frac{(27.78)^2}{r_A} \rightarrow r_A = 435 \text{ m}$

$a = \sqrt{a_n^2 + a_f^2}$

$a_f = -2.41$

$a_n = r \beta^2 = \frac{v^2}{r}$

$a_n = 0$

$\rightarrow a_B = a_f = -2.41$

$\vec{a} = a_n \vec{e}_n + a_f \vec{e}_t$

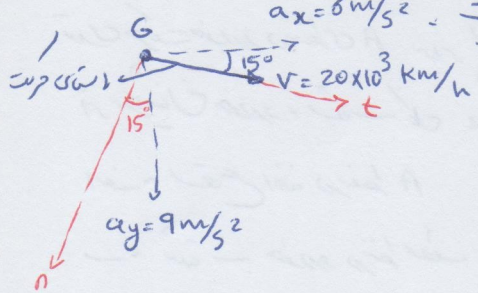
$a_n = \frac{v^2}{r} = \frac{(13.89)^2}{150} = 1.286 \text{ m/s}^2$

$a_f = -2.41$

$\rightarrow a = 1.286 \vec{e}_n + -2.41 \vec{e}_t$

بنابراین $a = \sqrt{(1.286)^2 + (-2.41)^2} = 2.73 \text{ m/s}^2$

مثال: یک پلک در خلال پیوار در ارتفاع زیاد دارای مولفه عمودی 6 m/s^2 و مولفه افقی 9 m/s^2 است. اگر در نقطه A در حال حرکت باشد، سرعت مرکز جرم پلک را در امتداد مسیر حرکت تحت زاویه 15° نسبت به این برابر با $20 \times 10^3 \text{ km/h}$ باشد، معلوم کنید $a_x = 6 \text{ m/s}^2$.



الف: شعاع انحنای مسیر در آن نقطه
 ب: میزان انحراف تند حرکت (منظور از تند، مقدار سرعت است نه جهت آن)
 ج: سرعت زاویه‌ای (در) خط شیبی بین G و مرکز انحنای C
 د: پیوارش پلک a

حل: زمان جاری شعاع انحنای خواهد بود. از محاسبات عمودی می‌توانیم معادله $a_y = 9 \text{ m/s}^2$ و حرکت و $a_x = 6 \text{ m/s}^2$ و محور n عمود بر آن

در مثال در نقطه نشان داده شده با تجزیه ax در ay به مؤلفه‌های x و y است. a_t و a_n در q و 15° است.

$$a_t = 6 \cos 15^\circ + 9 \sin 15^\circ = 8.12 \text{ m/s}^2$$

$$a_n = 9 \cos 15^\circ - 6 \sin 15^\circ = 7.14 \text{ m/s}^2$$

برای تبدیل $\frac{\text{km}}{\text{h}}$ به $\frac{\text{m}}{\text{s}}$

$$a_n = \frac{v^2}{r} \rightarrow 7.14 = \frac{(20 \times 10^3 \times \frac{1}{3.6})^2}{r} \rightarrow r = 4.32 \times 10^6 \text{ m}$$

ب. میزان افزایش تندی حرکت: منظور مقدار a_t است که برابر با a_t است

$$\dot{v} = a_t = 8.12 \text{ m/s}^2$$

ج. سرعت زاویه‌ای $\dot{\beta}$

$$v = r \dot{\beta} \rightarrow 20 \times 10^3 \times \frac{1}{3.6} = 4.32 \times 10^6 \times \dot{\beta}$$

$$\dot{\beta} = 12.85 \times 10^{-4} \text{ rad/s}$$

$$a = a_n \vec{e}_n + a_t \vec{e}_t$$

$$a = 7.14 \vec{e}_n + 8.12 \vec{e}_t \text{ m/s}^2$$

مثال: یک خودروی آرنشیمی، حرکت خود را از حالت سکون روی یک مسیر دایره‌ای افقی به شعاع 80 m آغاز می‌کند و ظرف مدت 10 s تندی حرکت خود را با افزایش 100 km/h به 100 km/h برساند. مقدار a_t و a_n در $t = 8 \text{ s}$ را تعیین کنید.

حل: رتبه کنید که در مسیر دایره‌ای در واقع شعاع افقی عمود بر مماس است

چون نقطه تندی حرکت خود را با افزایش 100 km/h در 10 s برساند، a_t ثابت است (رشته a_t ثابت است)

$$a_t = \frac{v - v_0}{\Delta t} = \frac{\Delta v}{\Delta t}$$

$$a_t = (a_t)_{av} = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{100/3.6 - 0}{10} = 2.78 \text{ m/s}^2$$

در $t = 8 \text{ s}$ مقدار تندی v را به دست آوریم. a_t و a_n را به دست آوریم. a_t ثابت است و a_n متغیر است.

$$a_n = \frac{v^2}{r}$$

$$a_t = \frac{dv}{dt} \rightarrow dv = a_t dt \rightarrow \int_0^v dv = \int_0^8 a_t dt$$

$$v = 2.78 t = 2.78 \times 8 = 22.22 \text{ m/s}$$

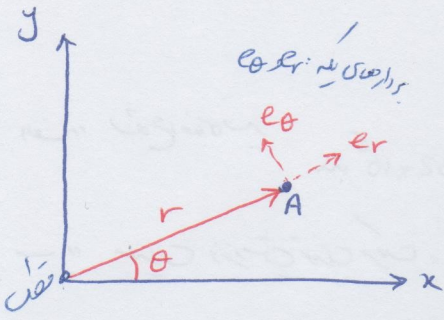
$$a_n = \frac{v^2}{r} = \frac{(22.22)^2}{80 \text{ m}} = 6.17$$

(چون تندی کم می‌شود، a_n زیاد می‌شود و برعکس. ثابت است. a_t همواره a_t است)

$$\vec{a} = a_n \vec{e}_n + a_t \vec{e}_t = 6.17 \vec{e}_n + 2.78 \vec{e}_t$$

$$a = \sqrt{e_n^2 + e_t^2} = \sqrt{(6.17)^2 + (2.78)^2} = 6.77 \text{ m/s}^2$$

لیکن یہ یاد رکھنا ہے کہ مختصات قطبی کے لیے بیان کیے گئے ہیں اور ان کے لیے مختصات قطبی (r-θ) استعمال کیے جاتے ہیں۔
 در ان مختصات میں، مختصات قطبی کے لیے مختصات قطبی (r-θ) استعمال کیے جاتے ہیں۔



محاسبہ کرنے کے لیے مختصات قطبی

در ان مختصات میں، مختصات قطبی کے لیے مختصات قطبی (r-θ) استعمال کیے جاتے ہیں۔

$$\vec{r} = r \vec{e}_r$$

$$\vec{v} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta = v_r \vec{e}_r + v_\theta \vec{e}_\theta$$

$$\begin{cases} v_r = \dot{r} & \text{انگیزہ} \\ v_\theta = r \dot{\theta} & \text{انگیزہ} \end{cases}$$

$$v = \sqrt{v_r^2 + v_\theta^2}$$

برایں حجم کے حساب سے

$$\vec{a} = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \vec{e}_r + (r \ddot{\theta} + 2 \dot{r} \dot{\theta}) \vec{e}_\theta = a_r \vec{e}_r + a_\theta \vec{e}_\theta$$

$$a_r = \ddot{r} - r \dot{\theta}^2$$

$$a_\theta = r \ddot{\theta} + 2 \dot{r} \dot{\theta}$$

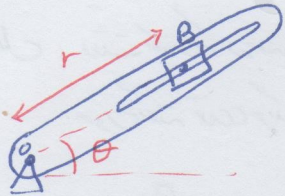
$$a = \sqrt{a_r^2 + a_\theta^2}$$

0.1 Bswi

Rad

مثال

دوران باغیچے کے لیے، $\theta = 0.2t + 0.02t^3$ ہے۔ $t = 3s$ پر، $r = 0.2 + 0.04t^2$ ہے۔



$$r = 0.2 + 0.04t^2$$

$$r|_{t=3} = 0.2 + 0.04(3)^2 = 0.56 \text{ m}$$

$$v_r = \dot{r} = 0.08t$$

$$v_r|_{t=3} = 0.08 \times 3 = 0.24 \text{ m/s}$$

$$v_\theta = r \dot{\theta} = r (0.2 + 0.06t^2) \rightarrow v_\theta|_{t=3} = 0.56 \times (0.2 + 0.06 \times 3^2) = 0.414 \text{ m/s}$$

$$\vec{v} = 0.24 \vec{e}_r + 0.414 \vec{e}_\theta$$

$$v = \sqrt{v_r^2 + v_\theta^2} = \sqrt{(0.24)^2 + (0.414)^2} = 0.479$$

$$a_r = \ddot{r} - r \dot{\theta}^2 = 0.08 - (0.2 + 0.04t^2)(0.2 + 0.06t^2)^2$$

$$a_r|_{t=3} = 0.08 - (0.2 + 0.04 \times 9)(0.2 + 0.06 \times 9)^2 = -0.227$$

$$a_\theta = r \ddot{\theta} + 2 \dot{r} \dot{\theta}$$

$$r|_{t=3} = 0.56$$

$$\dot{\theta} = 0.2 + 0.06t^2 \rightarrow \dot{\theta}|_{t=3} = 0.36$$

$$\ddot{\theta} = 0.12t \rightarrow \ddot{\theta}|_{t=3} = 0.36$$

$$\dot{\theta}|_{t=3} = 0.74$$

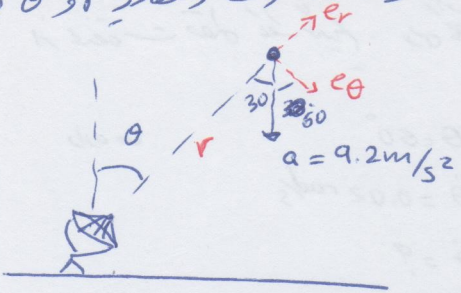
$$a_\theta = 0.56 \times 0.36 + 2 \times 0.24 \times 0.74 = 0.557$$

$$\dot{r}|_{t=3} = 0.24$$

$$a = \sqrt{a_r^2 + a_\theta^2} = 0.6 \text{ m/s}^2$$

مثال: یک رادار در یک دایره عمود قائم می‌چرخد. در لحظه‌ای که $\theta = 30^\circ$ است، زاویه‌ی برابری عبارتند از $r = 8 \times 10^4 \text{ m}$

$\dot{r} = 1200 \text{ m/s}$ و $\dot{\theta} = 0.8 \text{ deg/s}$. شیب زاویه فقط نسبت به زاویه برابری (در این لحظه) و در لحظه حرکتی دیگر است. برابر با 9.2 m/s^2 و شیب است. سرعت v زاویه و مقدار $\dot{\theta}$ در لحظه دیگر



را بنویسید
حل: جهت کندگی و محوری می‌تواند معیار اندازه گیری θ باشد
نه از زاویه افقی

مؤلفه‌های شعاعی (a_r) و زاویه‌ای (a_θ) است. رابطه موجود - a در این متوسط صند نسبت می‌آوریم

$$a_\theta = 9.2 \cos 60 = 4.6 \text{ m/s}^2 \quad a_r = -9.2 \sin 60 = -7.97 \text{ m/s}^2$$

تبدیل درجه به رادیان

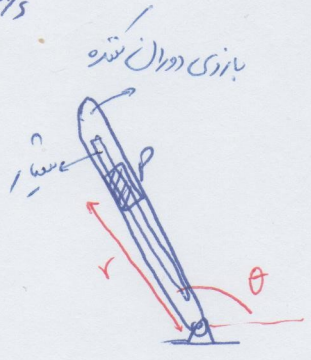
$$a_r = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2 \rightarrow -7.97 = \ddot{r} - 8 \times 10^4 \times (0.8 \times \frac{\pi}{180})^2 \rightarrow \ddot{r} = 7.63 \text{ m/s}^2$$

$$a_\theta = r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta} \rightarrow 4.6 = 8 \times 10^4 \times \ddot{\theta} + 2 \times 1200 \times (0.8 \times \frac{\pi}{180}) \rightarrow \ddot{\theta} = -3.6 \times 10^{-4} \text{ rad/s}^2$$

$$v_z \begin{cases} v_r = \dot{r} = 1200 \text{ m/s} \\ v_\theta = r\dot{\theta} = 8 \times 10^4 \times (0.8 \times \frac{\pi}{180}) = 1117 \text{ m/s} \end{cases} \rightarrow v = \sqrt{1200^2 + 1117^2} = 1639 \text{ m/s}$$

مثال: حرکت نقطه لغزنده P در سه ربعی با زاویه دوران کندگی زیر. مطابق شکل است. اگر در لحظه‌ای $\theta = 0.1 \text{ rad/s}$ و $r = 300 \text{ mm}$ و $\dot{\theta} = -0.04 \text{ rad/s}^2$ باشد و هیچ بائندگی نسبت به نقطه مرکزی (P) بائندگی است $\dot{r} = 40 \text{ mm/s}$

موجهی. در لحظه‌ی دیگر مقدار سرعت زاویه P را بنویسید.



$$\dot{\theta} = 0.1 \text{ rad/s} \quad r = 300 \text{ mm} = 0.3 \text{ m}$$

$$\ddot{\theta} = -0.04 \text{ rad/s}^2 \quad \dot{r} = 40 \text{ mm/s} = 0.04 \text{ m/s}$$

حل: چون نقطه ثابت نسبت به P است $\ddot{r} = 0$

$$v_r = \dot{r} = 0.04 \text{ m/s}$$

$$v_\theta = r\dot{\theta} = 0.3 \times 0.1 = 0.03$$

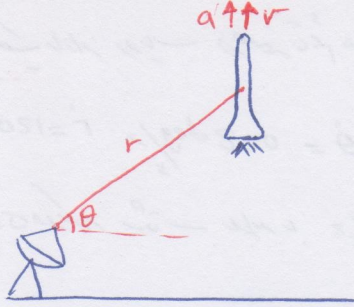
$$v = \sqrt{v_r^2 + v_\theta^2} = 0.05$$

$$a_r = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2 = 0 - 0.3 \times (0.1)^2 = -0.003$$

$$a_\theta = r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta} = 0.3 \times (-0.04) + 2 \times (0.04)(0.1) = 0.004$$

$$a = \sqrt{a_r^2 + a_\theta^2} = 0.005$$

مثال: زاویه در زاویه قائم می‌چرخد و توسط رادار از این جایی که $\theta = 60^\circ$ می‌چرخد. اگر در این لحظه زاویه برابری عبارتند از $r = 9 \text{ km}$ و $\ddot{r} = 21 \text{ m/s}^2$ و $\dot{\theta} = 0.02 \text{ rad/s}$. مقدار سرعت زاویه - زاویه را در این موقعیت بنویسید.



حل: وقت کند که سیر راکت تمام است در واقع یک دایره مستقیم الخط
 ظاهر ← شیب در سرعت در راستای حرکت صافه

ولی چون راکت داریم و داریم حرکت راکت را از سیر راکت بر روی شیب می بینیم
 از محققات تقابل کف میگیریم. در ~~این~~ شیب در سرعت را می دانیم

داره ها

$$r = 9 \text{ Km} \quad \theta = 60^\circ$$

$$\dot{r} = ? \quad \dot{\theta} = 0.02 \text{ rad/s}$$

$$\ddot{r} = 21 \text{ m/s}^2 \quad \ddot{\theta} = ?$$

$$V_r = \dot{r}$$

$$V_\theta = r\dot{\theta} = 9 \times 10^3 \times 0.02 = 180 \text{ m/s}$$

$$V_\theta = V \cos 60 = 180$$

$$\rightarrow 180 = V \times \frac{1}{2} \rightarrow V = \frac{2 \times 180}{1} = 360$$

$$V_r = V \sin 60 = 360 \times \frac{\sqrt{3}}{2} \rightarrow \dot{r} = 180\sqrt{3}$$

$$a_r = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2 = 21 - 9 \times 10^3 \times (0.02)^2 = 17.4$$

$$a_\theta = r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}$$

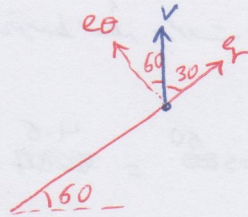
از طرف $a_r = a \sin 60$

$$\rightarrow 17.4 = a \times \frac{\sqrt{3}}{2} \rightarrow a = 20.09$$

$$a_\theta = a \cos 60 = 20.09 \times \frac{1}{2} = 10.04$$

$$a_\theta = 9 \times 10^3 \times \ddot{\theta} + 2 \times 180\sqrt{3} \times 0.02 = 10.04$$

$$\rightarrow \ddot{\theta} = \text{پایست می آید}$$



راستی شیب را چه دانیم چون حرکت کاملاً تمام است

