

# حل المسألة الأولى

## (المركبات)

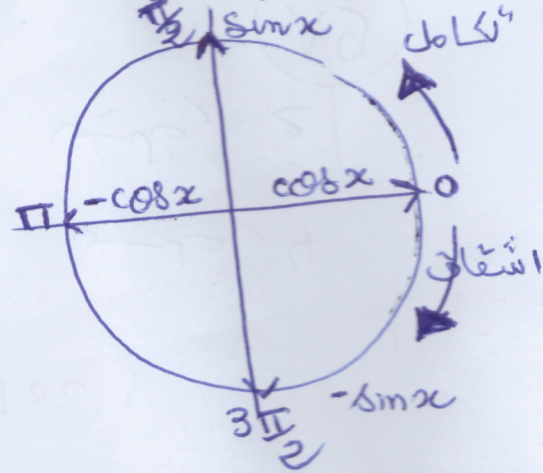
1- (أ) سرعة

$$r(t) = 3 \cos(2t) \vec{i} + 3 \sin(2t) \vec{j} + (8t-4) \vec{k}$$

① سرعة السرعة  $\vec{v}$

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}(t)}{dt} = \frac{dOM}{dt} = \dot{x} \vec{i} + \dot{y} \vec{j} + \dot{z} \vec{k}$$

$$\begin{cases} x = 3 \cos 2t \\ y = 3 \sin 2t \\ z = (8t-4) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \dot{x} = \\ \dot{y} = \\ \dot{z} = \end{cases}$$



$$f(t) = \cos g(t) \Rightarrow g' \cos(gt) = f'(t)$$

$$\begin{cases} \dot{x} = -6 \sin 2t \\ \dot{y} = 6 \cos 2t \\ \dot{z} = 8 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \ddot{x} = -12 \cos 2t \\ \ddot{y} = -12 \sin 2t \\ \ddot{z} = 0 \end{cases}$$

$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} =$  تسارع المتابع

$$\vec{v} = -6 \sin 2t \vec{i} + 6 \cos 2t \vec{j} + 8 \vec{k}$$

$$\vec{a} = -12 \cos 2t \vec{i} + 12 \sin 2t \vec{j} + 0 \vec{k}$$

② طول المسار:

$$t = 1.5 \Rightarrow r(t) = 3 \cos 2t \vec{i} + 3 \sin 2t \vec{j} + 4 \vec{k}$$

$$t = 4 \Rightarrow r(t) = 3 \cos 8 \vec{i} + 3 \sin 8 \vec{j} + 26 \vec{k}$$

$$\Delta \vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$$

سواء الحركة  
! بجد معادلة

$$\begin{cases} x = 3 \cos 2t \\ y = 3 \sin 2t \\ z = 8t-4 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x^2 = 9 \cos^2 2t \\ y^2 = 9 \sin^2 2t \end{cases} \Rightarrow x^2 + y^2 = 9(\sin^2 2t + \cos^2 2t)$$

حيث:

$$x^2 + y^2 = R^2$$

$$z = 8t-4$$

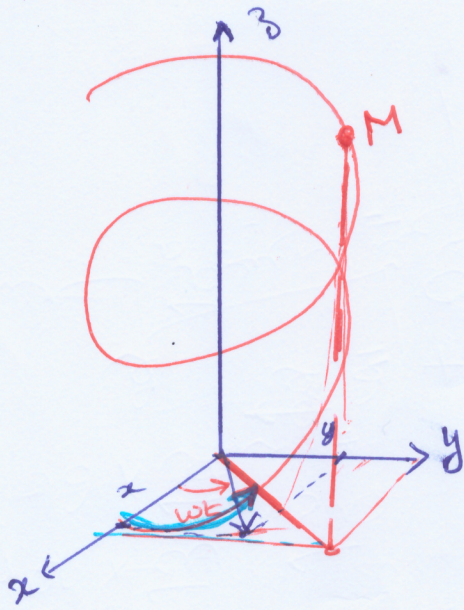
في المستوى (x,y) المسار عبارة عن دائرة نصفها و مركزها (0,0) C:



و انسحابه ووفق المحور  $z$  حركة متغيرة  $z = 8t - 4$

فالمسار الكلي اسطوانة اولوليني ووفق  $\vec{Oz}$

مدرسة



$$\vec{A} = 2\vec{i} + 3\vec{j}$$

حويل الى الاحداثيات القطبية :  $(r, \theta)$

$$\begin{cases} x = 2 \\ y = 3 \end{cases}$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$r = \sqrt{9 + 4} = \sqrt{13}$$

$$\theta = \arctan \cdot \frac{y}{x} = \arctan \frac{3}{2}$$

$$\vec{OM} = \sqrt{13} \cdot \vec{u}_r$$

مدرسة = 03

نطاق الموضع :  $r = 2a \cos \theta$

$$\vec{r} = \vec{OM} = 2a \cos \omega t \vec{u}_r$$

$$\theta = \omega t$$

- الحاد في

$$\vec{v} = v_r \vec{u}_r + v_\theta \vec{u}_\theta = \dot{r} \vec{u}_r + r \dot{\theta} \vec{u}_\theta = -2a\omega \sin \omega t \vec{u}_r + 2a \cos \omega t \omega \vec{u}_\theta$$

$$v = \sqrt{(2a\omega)^2 \sin^2 \omega t + (2a\omega)^2 \cos^2 \omega t} = 2a\omega$$

$$\vec{a} = (\dot{v}_r - r \dot{\theta}^2) \vec{u}_r + (2 \dot{r} \dot{\theta} + r \ddot{\theta}) \vec{u}_\theta$$

$$= (-2a\omega^2 \cos^2 \omega t - 2a\omega^2 \cos \omega t) \vec{u}_r$$

$$+ (2(-2a\omega \sin \omega t) \cdot \omega) \vec{u}_\theta$$

$$= -4a\omega^2 \cos \omega t \vec{u}_r - 4a\omega^2 \sin \omega t \vec{u}_\theta$$

$$a = 4a\omega^2$$

$\in (xoy) \in \vec{OM}$  :  $\vec{u}_r$

$$\vec{u}_r = \cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j}$$

$$\vec{OM} = 2a \cos \omega t (\cos \omega t \vec{i} + \sin \omega t \vec{j}) = 2a \cos^2 \omega t \vec{i} + 2a \cos \omega t \sin \omega t \vec{j}$$

$$\vec{v} = \frac{d\vec{OM}}{dt} = 2a \cdot 2 \cdot \cos \omega t \cdot (-\omega \sin \omega t) \vec{i} + (2a \cos \omega t \sin \omega t \cdot \omega) +$$

$$(2a \omega \sin \omega t \cdot \sin \omega t) \vec{j}$$

$$= -4a\omega \cos \omega t \sin \omega t \vec{i} + 2a\omega [\cos^2 \omega t - \sin^2 \omega t] \vec{j}$$



$$\vec{v} = 4a\omega \cdot \frac{\sin 2\omega t}{2} \vec{i} + 2a\omega \cos 2\omega t \vec{j}$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{(2a\omega)^2 (\sin^2 2\omega t + \cos^2 2\omega t)}$$

$$|\vec{v}| = 2a\omega$$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = 4 \cdot a \cdot \omega^2 \cos 2\omega t \vec{i} - 4a\omega^2 \sin 2\omega t \vec{j}$$

$$a = 4a\omega^2$$

ولذلك السرعة تختلف القيم المتعلقة لسرعة التسارع لكي تبقى لها نفس القيمة معها اختلفت المعامل في الدراسة.

$$\vec{OM} = 3 \cos 2t \vec{i} + 3 \sin 2t \vec{j} + (8t - 4) \vec{k}$$

معادله الماز لولبي (في السابق)  
لا صارتا  $\vec{e}_1$  و  $\vec{e}_2$  لا لوانية

$$\begin{cases} x = 3 \cos 2t \\ y = 3 \sin 2t \\ z = 8t - 4 \end{cases}$$

$$\vec{OM} = 3 \vec{u}_1 + 3 \vec{u}_2$$

$$\vec{OM} = 3 \vec{u}_1 + (8t - 4) \vec{k}$$

$$\begin{cases} \rho = \sqrt{3^2 \cos^2 2t + 3^2 \sin^2 2t} \\ \rho = 3 \\ \theta = 2t \\ \phi = \arctan \frac{3 \sin 2t}{3 \cos 2t} \\ \phi = \arctan 1 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \vec{v} &= \dot{\rho} \vec{u}_1 + \rho \dot{\theta} \vec{u}_2 + \dot{z} \vec{k} \\ &= 3 \cdot 2 \cdot 2 \vec{u}_1 + 8 \vec{k} = 64 \vec{u}_1 + 8 \vec{k} \end{aligned}$$

$$v = \sqrt{6^2 + 8^2} \text{ m/s}$$

$$\vec{a} = -3 \cdot 4 \vec{u}_1 = -12 \vec{u}_1 \quad a = 12 \text{ m/s}^2$$

$$\phi = \frac{\pi}{4}$$



$$x = a \left( \frac{t^3}{3} + t \right)$$

5

$$y = a \left( \frac{t^3}{3} - t \right)$$

$$z = at^2$$

$\vec{v}$

$\vec{i}$

$\vec{v} \cdot \vec{ox}$

$$\vec{v} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \quad \text{①}$$

$$\begin{cases} x = a(t^2 + 1) \\ y = a(t^2 - 1) \\ z = 2at \end{cases}$$

$$v = \sqrt{(a(t^2 + 1))^2 + (a(t^2 - 1))^2 + (2at)^2}$$

$$\vec{a} = x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}$$

$$\begin{cases} x' = a(2t) \\ y' = a(2t) \\ z' = 2a \end{cases}$$

$$a = \sqrt{(a(2t))^2 + (a(2t))^2 + (2a)^2}$$

$$\vec{v} \cdot \vec{ox} \Rightarrow \vec{v} \cdot \vec{i} = |\vec{v}| \cdot |\vec{i}| \cdot \cos \theta(\vec{v}, \vec{ox})$$

$$\cos(\vec{v}, \vec{ox}) = \frac{a(t^2 + 1)}{\sqrt{(a(t^2 + 1))^2 + (a(t^2 - 1))^2 + (2at)^2}}$$