

مثال ۱:

بالونی با سرعت ثابت 10 m/s در ارتفاع 100 متری سطح زمین که بطرف بالا حرکت می کند در همان لحظه جسمی از آن رها می شود. چه مدت زمان طول می کشد تا آن جسم به زمین برسد؟

مثال ۲:

موشکی ابتدا با شتاب ثابت $2g$ حرکت خود را از زمین شروع و بطرف بالا می رود و بعد از زمان 2 دقیقه سوخت آن تمام می شود. حداکثر ارتفاع صعود و مدت زمان کل حرکت موشک (که طول می کشد تا آن موشک دوباره به زمین برسد)؟

مثال ۳:

پسر بچه ای از بالای یک ساختمان سقوط می کند. یک ثانیه بعد سوپر من با سرعت اولیه ای از بالای ساختمان خود را پرتاب می کند و درست قبل برخورد پسر بچه با زمین او را نجات می دهد. ارتفاع ساختمان و سرعت اولیه سوپر من را پیدا کنید.

مثال ۴:

جسمی از بالای یک ساختمان شروع به سقوط آزاد می کند بطوریکه نصف کل مسیر (ارتفاع) در ثانیه آخر طی می کند. ارتفاع ساختمان و مدت زمان کل حرکت را پیدا کنید

فصل سوم – نیرو و قوانین نیوتن

مکانیک کلاسیک : در سرعتها و اندازه های حرکت معمولی و قابل درک برای انسان بحث می کند و یک نوع طبقه بندی (کلاسه بندی شده است) – معمار آن نیوتن

به همراه **مکانیک کلاسیک** ، مکانیک نسبیتی و مکانیک کوانتومی نیز وجود دارد که در محدوده خاصی که کلاسیک جوابگو نیست با دید جدیدی مسئله را حل می کنند ولی به هر حال مکمل همدیگر هستند و در حدگیری روابط کلاسیکی را تأیید می کنند

مکانیک دینامیک : بررسی حرکت توام با دلایل آن (وجود و یا تغییر حرکت)

مکانیک دینامیک : ارتباط دادن حرکت با عوامل موثر بر حرکت (محیط فیزیکی)

مکانیک دینامیک : نوشتن روابطی از حرکت با ترکیبی از پارامترهای حرکت و دیگر

$$ma = kx$$

پارامترهای محیطی

نیرو

نیرو : عامل حرکت - یک رابطه که ارتباط حرکت با عوامل موثر بر آن (محیط) برقرار می سازد

نیرو : عاملی که در صدد تغییر حرکت یک جسم است

برآیند نیرو : عاملی که سبب تغییر حرکت یک جسم است

قوانین نیوتن

قانون اول : اگر بر جسمی نیرویی وارد نشود و یا برآیند نیروهای خارجی وارد بر آن صفر باشد در آن جسم تغییر حرکتی پیش نمی آید یعنی اگر ساکن است ساکن می ماند و اگر متحرک است با سرعت ثابت و مستقیم الخط به حرکت خود ادامه می دهد

$$\sum \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{v} = ct\vec{e}$$

دقت شود :

۱) در عمل دو حالت ممکن و حرکت را در دو حالت بیان کرده است که بدلیل انتخاب چارچوب مرجع است و از هر دو (ساکن و یا متحرک با سرعت ثابت) جواب یکی است

۲) در قانون اول (و دوم) اشاره به نیروهای خارجی وارد بر یک جسم مشخصی دارد

به قانون اول نیوتن اسامی دیگری نیز اطلاق می شود : قانون اینرسی -
شرط اول تعادل - قانون لختی - قانون ماند

قانون دوم : اگر بر جسمی نیرویی وارد شود و یا برآیند نیروهای خارجی وارد بر آن صفر نباشد در آن جسم تغییر حرکتی پیش می آید که جهت آن تغییر حرکت با جهت برآیند نیرو یکی است و اندازه آن با نیرو متناسب ولی با جرم جسم رابطه معکوس دارد

$$\sum \vec{F} = m \vec{a}$$

قوانین نیوتن کاملاً تجربی اثبات شده اند و معمولاً فقط بیان می شوند و انتظار اثبات نظری نباید داشت

چارچوب لخت (نیوتونی) به چارچوبهایی که نسبت به زمین و یا ستارگان خیلی دور ساکن هستند و یا نسبت به آنها سرعت ثابتی دارند گفته می شود. قوانین نیوتن فقط در دستگاه ها صادق هستند. شتاب به چارچوب انتخابی نیز بستگی دارد.

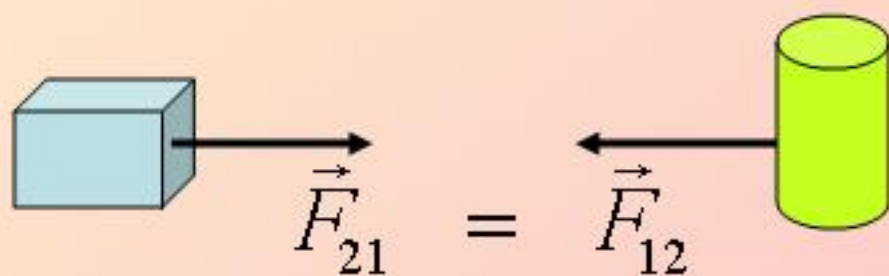
مثال از چارچوب نالخت : اتومبیل که در حال شتاب گرفتن و یا ترمز کردن است و یا فرض کنید ناظری بر سیستم چرخانی سوار شده و همراه آن می چرخد.

مفهوم جرم : جرم یک مفهوم کلی بطوریکه یک تعریف کامل و مطلق نمی توان
برای آن در نظر گرفت . تعریف جرم در مکانیک :

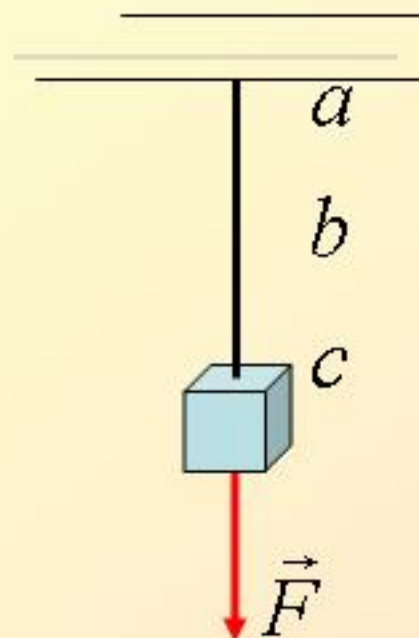
((مقدار مقاومتی که جسم در برابر تغییر حرکت از خود نشان می دهد))

قانون سوم : اگر جسمی بر جسم دیگری نیرو وارد می کند ، جسم دوم نیز نیرویی
بر جسم اول وارد می کند . اندازه این دو نیرو با هم برابر بوده ، با نقطه اثر متفاوت
و در خلاف جهت یکدیگر و یا به زبان دیگر:
برای هر عملی (نیرویی) عکس العملی است مساوی با آن و در خلاف جهت آن

در دو قانون اول و دوم فقط یک جسم بررسی می شد در صورتیکه در قانون سوم نیروی وارد
بر فقط (و فقط) دو جسم (نه بیشتر و نه کمتر) بحث می شود

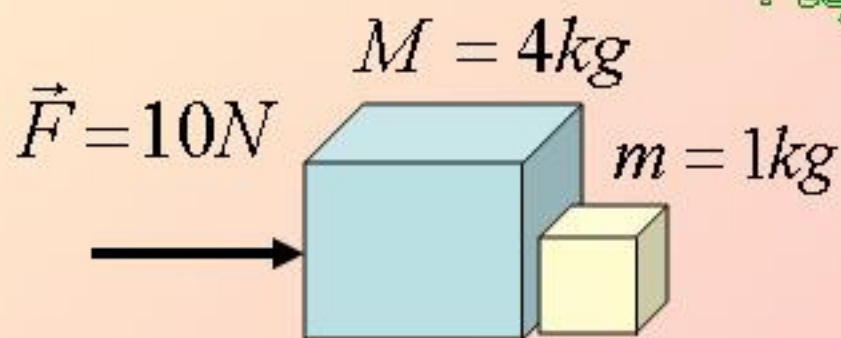


پرسش : اگر برای هر عملی عکس العملی وجود دارد پس انتظار می رود بر ایند کل نیروها در جهان صفر باشد یعنی شتاب وجود نداشته باشد . اشکال این جمله کجاست؟



پرسش : اگر در شکل زیر نیرو \vec{F} به دو طریق آنی و به تدریج وارد شود انتظار دارید شتاب (همگن) از کدام نقطه پاره شود .

تمرین : نیروی عمل و عکس العمل در میان دو جسم زیر را پیدا کنید . سطح افق را بدون اصطکاک بگیرید .



ابعاد و واحدهای قانون دوم نیوتن در سیستمهای مختلف

قوانین نیوتن ، قوانین اساسی بوده و شکل ثابتی در تمام دستگاه ها دارند . ضریب تناسب برابر با یک و بدون واحد در نظر گرفته شده است . و مانند همه روابط بنیادی دیگر یک کمیت اصلی ((جرم)) در آن استفاده است. $\sum \vec{F} = (k = 1) m \vec{a}$

$$\sum \vec{F} = m\vec{a} \quad \text{الف) در دستگاه MKS}$$

واحد جرم کیلوگرم و واحد شتاب متر بر مجذور ثانیه است بنابراین واحد نیرو کیلوگرم متر بر مجذور ثانیه است. که به اختصار نیوتن نامیده می شود $1N = 1kg \cdot m/s^2$

یک نیوتن نیرو بنا به تعریف مقدار نیرویی است که اگر به تنهایی به جسمی به جرم یک کیلوگرم وارد شود شتابی برابر با یک متر بر مجذور ثانیه در آن ایجاد کند.

اگر یک جسم ۱۰۰ گرمی را در دست بگیریم وزنی که احساس می کنیم معیار خوبی برای یک نیوتن نیرو است

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

CGS (ب) در دستگاه

واحد جرم گرم و واحد شتاب سانتی متر بر مجذور ثانیه است بنابراین واحد نیرو در این دستگاه گرم سانتیمتر بر مجذور ثانیه است. که به اختصار *din* نامیده می شود

$$1 \text{ din} = 1 \text{ gr.cm/S}^2$$

یک *din* نیرو بنا به تعریف مقدار نیرویی است که اگر به تنهایی به جسمی به جرم یک گرم وارد شود شتابی برابر با یک سانتیمتر بر مجذور ثانیه در آن ایجاد کند.

$$1 \text{ din} = 1 \text{ gr} \times \frac{1 \text{ cm}}{\text{s}^2} = 10^{-3} \text{ kg} \times \frac{10^{-2} \text{ m}}{\text{s}^2} = 10^{-5} (\text{kg.m})/\text{s}^2 \rightarrow 1 \text{ N} = 10^5 \text{ din}$$

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

در این دستگاه نیرو کمیت اصلی و جرم کمیت فرعی است. واحد نیرو **پوند** است که: طبق تعریف مقدار نیروی جاذبه زمین که در عرض لندن بر جرم استاندارد بریتانیایی وارد می شود

$$m_s = 451gr \rightarrow 1lb = 0.451 \times 9.81 \approx 4.5 N$$

واحد جرم از قانون دوم از تقسیم واحد نیرو بر واحد شتاب بدست می آید

$$m = \frac{F}{a} \rightarrow \frac{lb}{ft/s^2} = \frac{4.5 N}{0.32 m/s^2} \approx 14.1 kg \rightarrow 1 slug \approx 14 kg$$

با توجه به مطالب گفته شده چند مورد ایراد وارد بر دستگاه بریتانیایی را نام ببرید

پرسش : به نظر شما ترازو وزن را اندازه گیری می کند یا جرم را ؟

مراحل حل مسائل دینامیکی

۱) قبل از هر کاری جسم مورد مطالعه بایستی مشخص شود.

۲) نیروهای وارد بر جسم مورد مطالعه بایستی مشخص شود. علاوه بر نیروهایی که در صورت مسئله داده می شود سه نیروی وزن، اصطکاک و عمود بر سطح نیز باید در نظر گرفته شوند

۳) همه نیروهای وارد از یک نقطه واحد (هم مبدأ) ترسیم شوند (نمودار آزاد جسم و یا ذره)

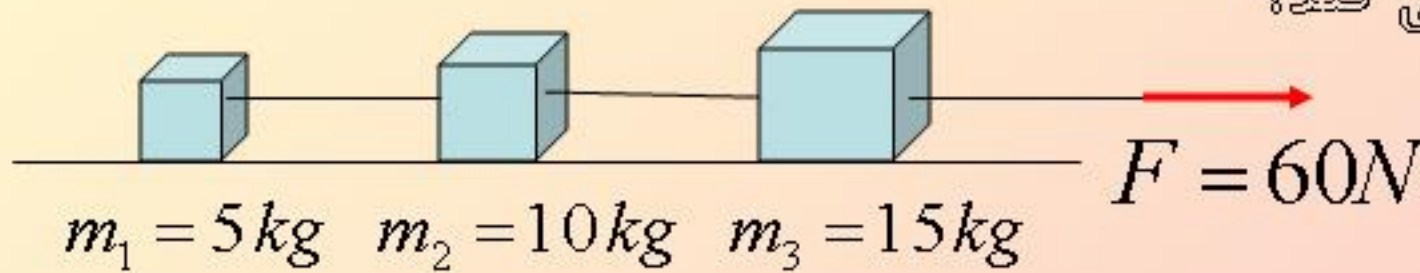
۴) معورهای مختصات مناسبی تعریف شوند که به ترتیب اولویت ۱) یکی از معورها موازی با شتاب ۲) یا سرعت اگر معلوم باشند ۳) و یا نیروهای بیشتری روی معورها قرار گیرد

۵) در هر بعد قانون حرکتی (اول و یا دوم) متناسب با اطلاعات صورت مسئله نوشته شده و با ادغام این معادلات مجهولات مسئله پیدا شود

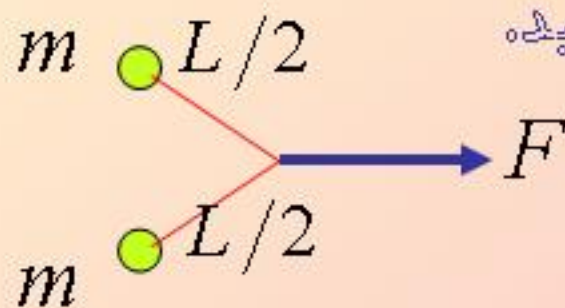
مسائل

مسئله ۱) یک بالون تحقیقاتی به جرم M به طور قائم و به شتاب ثابت رو به پایین a حرکت می کند . چه مقدار از اجسام داخل سبد بالون به بیرون ریخته شود تا بالون با همان شتاب a اما بطرف بالا صعود کند .

مسئله ۲) مطابق شکل سه جسم که بوسیله طناب هایی بهم وصل شده اند با نیروی 60 نیوتنی که بر جسم بزرگتر وارد می شود حرکت می کنند . الف) شتاب حرکت سیستم ب) نیروی کشش طنابها را پیدا کنید ج) اگر نیروی خارجی از طرف جسم کوچک وارد می شد نیروی کشش طنابها تغییر می کند؟

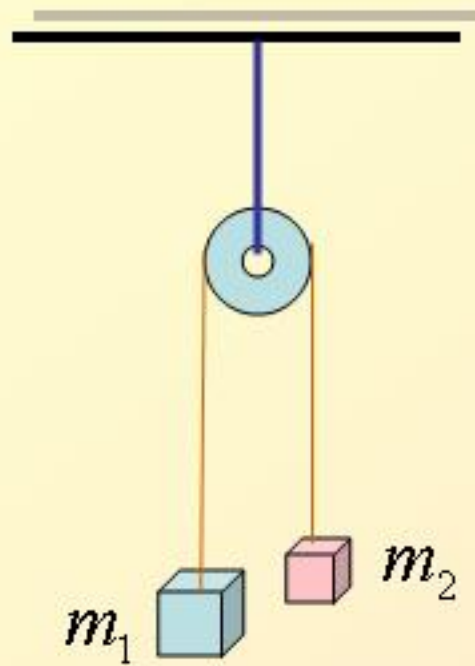


مسئله ۳) مطابق شکل دو جسم متشابه به جرم m که بوسیله طنابی بطول L به هم وصل شده اند با نیروی F که بر مرکز طناب وارد می شود حرکت می کنند . الف) شتاب حرکت این جسم ها و ب) کشش طناب ها را پیدا کنید .

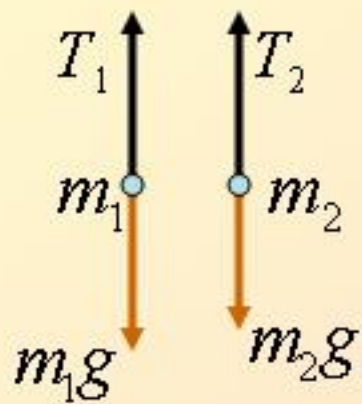


ماشین آتوود

به سیستم متشکل از یک قرقره بدون اصطکاک که دو جسم تحت نیروی جاذبه زمین از دو طرف آن آویزان است گفته می شود

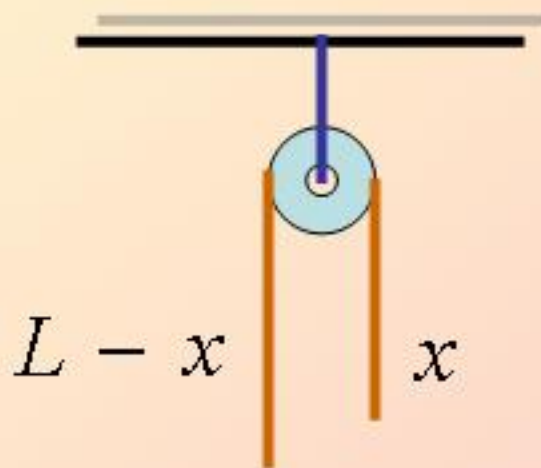


مثال : در شکل داده شده که از حالت سکون رها شده است شتاب حرکت و کشش طنابها را بدست آورید



$$\sum F_i = m_i a \rightarrow \begin{cases} m_1 g - T = m_1 a \\ T - m_2 g = m_2 a \end{cases} \rightarrow \begin{cases} a = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} g \\ T = \frac{2m_1 m_2}{m_1 + m_2} g \end{cases}$$

اگر از جرم قرقره صرف نظر شود کشش در طناب بالایی دو برابر کشش طناب پایینی است

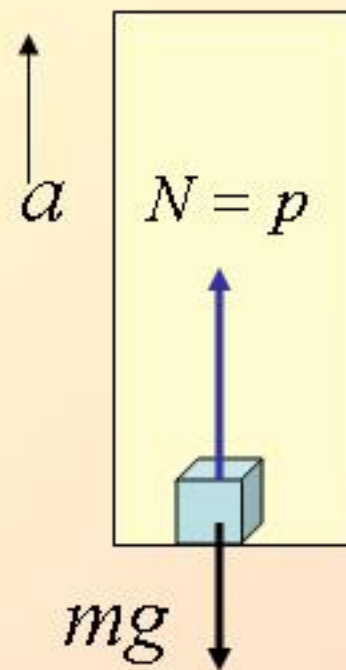


مسئله : زنجیری بطول L قابل انعطافی با توزیع جرم یگنواخت در واحد طول λ از دو طرف یک قرقره بدون اصطکاک و با جرم قابل صرف نظر آویزان است. در حالیکه طول x آن از یک طرف قرقره آویزان است شتاب زنجیر را بر حسب x پیدا کنید.

وزن ظاهری

وزن واقعی همان نیروی جاذبه وارد بر اجسام mg است. در صورتیکه وزن ظاهری وزنی که خود اجسام احساس می کنند و یا به مولفه در امتداد شعاع زمین عکس العمل نیروی عمود بر سطح (تکیه گاه) گفته می شود $a_y = 0 \rightarrow W_r = W_s \rightarrow p = mg$

در شکل داده شده جسمی در درون آسانسوری قرار گرفته که با شتاب a بطرف بالا حرکت می کند



$$N - mg = ma \rightarrow N = p = m(g + a)$$

و اگر آسانسور با شتاب a بطرف پایین حرکت کند

$$mg - N = ma \rightarrow N = p = m(g - a)$$

کوچکترین مقدار وزن واقعی صفر است. که همان حالت بی وزنی است

$$a = g$$

مثال: جسمی به جرم m در روی سطح شیب داری با زاویه θ که نسبت به آسانسوری ثابت قرار گرفته و آسانسور با شتاب a بطرف بالا حرکت می کند از حالت سکون شروع به حرکت می کند. شتاب حرکت آن را پیدا کنید

فصل چهارم - حرکت با شتاب ثابت در دوپایه بعد

یادآوری حرکت با شتاب ثابت در یک بعد

$$a_x = cte \rightarrow \begin{cases} v_x = v_{0x} + a_x t \\ x - x_0 = (1/2) a_x t^2 + v_{0x} t \\ v_x^2 - v_{0x}^2 = 2 a_x (x - x_0) \end{cases}$$

بطور مشابه در دو بعد دیگر نیز می توان معادلات با شتاب ثابت را نوشت

$$a_y = cte \rightarrow \begin{cases} v_y = v_{0y} + a_y t \\ y - y_0 = (1/2) a_y t^2 + v_{0y} t \\ v_y^2 - v_{0y}^2 = 2 a_y (y - y_0) \end{cases}$$

$$a_z = cte \rightarrow \begin{cases} v_z = v_{0z} + a_z t \\ z - z_0 = (1/2) a_z t^2 + v_{0z} t \\ v_z^2 - v_{0z}^2 = 2 a_z (z - z_0) \end{cases}$$

$$\vec{a} = a_x \hat{i} + a_y \hat{j} + a_z \hat{k} \quad , a_x, a_y, a_z = cte \rightarrow \vec{a} = ct\vec{e}$$

بنابراین اگر بردار شتاب (سه بعدی) ثابت باشد در کل نه معادله اسکالری برای حل کامل حرکت خواهیم داشت. البته به صورت سه دسته معادله سه مجهولی (نه ۹ معادله ۹ مجهولی) اگر به صورت آنالیز برداری بنویسیم هم در نوشتن صورت معادلات وهم در حل کار ساده تر خواهد شد و عملاً به سه معادله سه مجهولی برداری تبدیل خواهد شد.

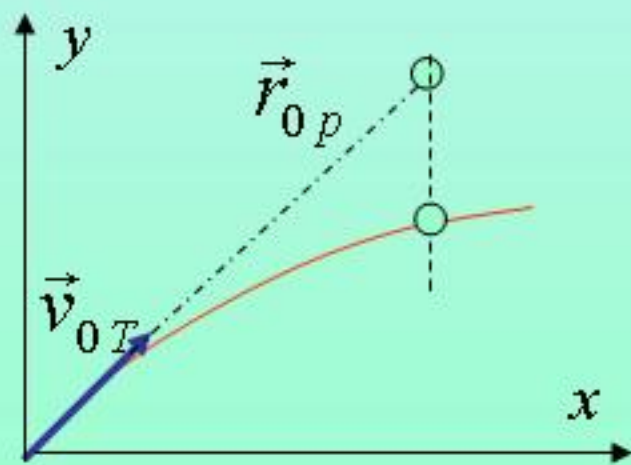
$$\begin{cases} v_x = v_{0x} + a_x t \\ v_y = v_{0y} + a_y t \\ v_z = v_{0z} + a_z t \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \vec{v} = v_x \hat{i} + v_y \hat{j} + v_z \hat{k} \\ = (v_{0x} \hat{i} + v_{0y} \hat{j} + v_{0z} \hat{k}) + (a_x \hat{i} + a_y \hat{j} + a_z \hat{k}) t \\ \rightarrow \underline{\vec{v} = \vec{v}_0 + \vec{a} t} \end{cases}$$

$$\begin{cases} x - x_0 = (1/2) a_x t^2 + v_{0x} t \\ y - y_0 = (1/2) a_y t^2 + v_{0y} t \\ z - z_0 = (1/2) a_z t^2 + v_{0z} t \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \vec{r} - \vec{r}_0 = \\ (x - x_0) \hat{i} + (y - y_0) \hat{j} + (z - z_0) \hat{k} \\ \underline{\vec{r} - \vec{r}_0 = (1/2) \vec{a} t^2 + \vec{v}_0 t} \end{cases}$$

اگر طرفین روابط مستقل از زمان برای سه بعد عیناً با هم جمع کنیم

$$\begin{cases} v_x^2 - v_{0x}^2 = 2a_x(x - x_0) \\ v_y^2 - v_{0y}^2 = 2a_y(y - y_0) \\ v_z^2 - v_{0z}^2 = 2a_z(z - z_0) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} (v_x^2 + v_y^2 + v_z^2) - (v_{0x}^2 + v_{0y}^2 + v_{0z}^2) = \\ 2[a_x(x - x_0) + a_y(y - y_0) + a_z(z - z_0)] \\ \Rightarrow \underline{v^2 - v_0^2 = 2\vec{a} \cdot (\vec{r} - \vec{r}_0)} \end{cases}$$

مثال : تفنگی مستقیماً به طرف هدفی (ابتدا ثابت) نشانه گیری کرده است . همزمان با شلیک گلوله هدف نیز شروع به سقوط آزاد می کند. شرط برخورد را پیدا کنید.



$$\vec{r}_T - \vec{r}_{0T} = (1/2)\vec{g}t^2 + \vec{v}_{0T}t$$

$$\vec{r}_p - \vec{r}_{0p} = (1/2)\vec{g}t^2 + \vec{v}_{0p}t$$

هر دو جسم در طول حرکت فقط تحت نیروی جاذبه زمین قرار می گیرند و زمان حرکتشان تا برخورد با هم برابر است

$$\vec{r}_T = (1/2)\vec{g}t^2 + \vec{v}_{0T}t$$

$$\vec{r}_p - \vec{r}_{0p} = (1/2)\vec{g}t^2$$

$$\vec{r}_T = \vec{r}_p \Rightarrow (1/2)\vec{g}t^2 + \vec{v}_{0T}t = (1/2)\vec{g}t^2 + \vec{r}_{0p} \Rightarrow$$

$$\boxed{\vec{r}_{0p} = \vec{v}_{0T}t}$$

حرکت پرتابی

حرکت دو بعدی در نزدیکی سطح زمین، تحت اثر فقط جاذبه زمین و با فرض ثابت گرفتن شتاب جاذبه زمین

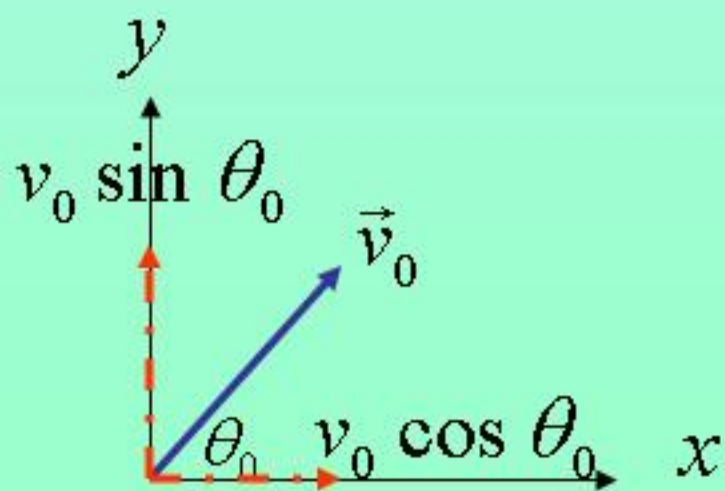
$$a_x = 0, \quad a_y = -g$$

$$a_x = 0 \rightarrow \begin{cases} v_x = v_{0x} + a_x t \\ x - x_0 = (1/2) a_x t^2 + v_{0x} t \\ v_x^2 - v_{0x}^2 = 2 a_x (x - x_0) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} v_x = v_{0x} \\ x - x_0 = v_{0x} t \\ v_x^2 - v_{0x}^2 = 0 \end{cases} \quad (1)$$

$$\begin{cases} v_y = v_{0y} + a_y t \\ y - y_0 = (1/2) a_y t^2 + v_{0y} t \\ v_y^2 - v_{0y}^2 = 2 a_y (y - y_0) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} v_y = v_{0y} - gt \\ y - y_0 = -(1/2) g t^2 + v_{0y} t \\ v_y^2 - v_{0y}^2 = -2g(y - y_0) \end{cases} \quad (2)$$

$$\begin{cases} v_y = v_{0y} + a_y t \\ y - y_0 = (1/2) a_y t^2 + v_{0y} t \\ v_y^2 - v_{0y}^2 = 2 a_y (y - y_0) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} v_y = v_{0y} - gt \\ y - y_0 = -(1/2) g t^2 + v_{0y} t \\ v_y^2 - v_{0y}^2 = -2g(y - y_0) \end{cases} \quad (3)$$

$$\begin{cases} v_y = v_{0y} + a_y t \\ y - y_0 = (1/2) a_y t^2 + v_{0y} t \\ v_y^2 - v_{0y}^2 = 2 a_y (y - y_0) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} v_y = v_{0y} - gt \\ y - y_0 = -(1/2) g t^2 + v_{0y} t \\ v_y^2 - v_{0y}^2 = -2g(y - y_0) \end{cases} \quad (4)$$



$$\Rightarrow \begin{cases} x - x_0 = v_0 \cos \theta_0 t \\ v_y = v_0 \sin \theta_0 - gt \\ y - y_0 = -(1/2) g t^2 + v_0 \sin \theta_0 t \\ v_y^2 - v_0^2 \sin^2 \theta_0 = -2g(y - y_0) \end{cases} \quad (1)$$

$$\quad (2)$$

$$\quad (3)$$

$$\quad (4)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x - x_0 = v_0 \cos \theta_0 t & (1) \\ v_y = v_0 \sin \theta_0 - gt & (2) \\ y - y_0 = -(1/2)gt^2 + v_0 \sin \theta_0 t & (3) \\ v_y^2 - v_0^2 \sin^2 \theta_0 = -2g(y - y_0) & (4) \end{cases}$$

اگر از معادله (۱) زمان را پیدا کرده در معادله (۲) قرار دهیم معادله مسیر بدست می آید

معادله مسیر

$$t = \frac{x - x_0}{v_0 \cos \theta_0} \Rightarrow y - y_0 = -(1/2)g \left(\frac{x - x_0}{v_0 \cos \theta_0} \right)^2 + v_0 \sin \theta_0 \frac{x - x_0}{v_0 \cos \theta_0}$$

$$y - y_0 = -\frac{g(x - x_0)^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0} + \tan \theta_0 (x - x_0)$$

$$x_0 = y_0 = 0 \Rightarrow y = \tan \theta_0 x - \frac{gx^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0} \mapsto y = ax - bx^2$$

که معادله یک سهمی را نشان میدهد با نقطه ماکزیمم . بنابراین مسیر حرکت پرتابه قسمتی از یک مسیر سهمی شکل است .

برد پرتابه

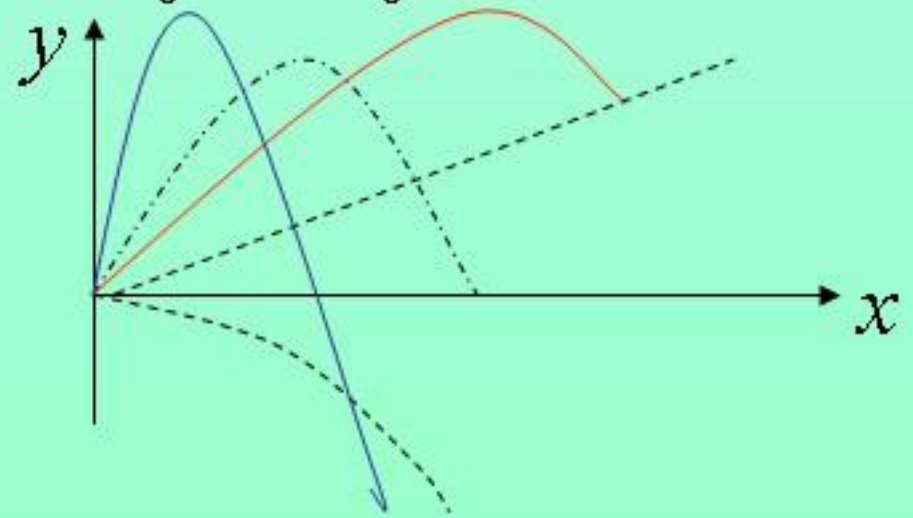
الف) نقطه برد پرتابه به نقطه ای از مسیر حرکت پرتابی ، هم ارتفاع با نقطه پرتاب می گویند با شرط: $x_R : y = y_0$

ب) فاصله برد (برد پرتابه) به فاصله نقطه پرتاب تا نقطه برد می گویند که یک فاصله افقی است $R = (x_R - x_0)$

$$y - y_0 = -\frac{g(x - x_0)^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0} + \tan \theta_0 (x - x_0) \Rightarrow 0 = -\frac{gR^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0} + R \tan \theta_0$$

$$R = 0 ,$$

$$R = \frac{v_0^2 \sin 2\theta_0}{g}$$



اوج پرتابه

به بالاترین نقطه (ارتفاع) از مسیر حرکت پرتابی می گویند با شرط:

$$y = y_{\max} \rightarrow dy/dt = 0 \rightarrow v_y = 0$$

$$y = \tan \theta_0 x - \frac{gx^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0} \Rightarrow \frac{dy}{dx} = 0 = \tan \theta_0 - \frac{2gx}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0}$$

$$y = \tan \theta_0 x - \frac{gx^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0} \Rightarrow \frac{dy}{dx} = 0 = \tan \theta_0 - \frac{2gx}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0} \rightarrow x_H = ?$$

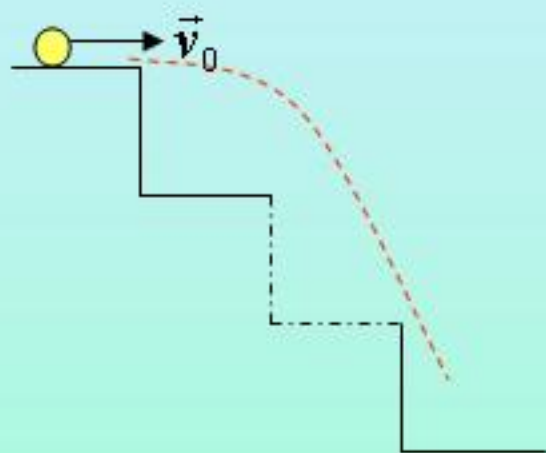
$$\left\{ \begin{array}{l} v_y = v_0 \sin \theta_0 - gt, v_y = 0 \rightarrow t = \frac{v_0 \sin \theta_0}{g} \\ y = -(1/2)gt^2 + v_0 \sin \theta_0 t \end{array} \right.$$

$$y_{\max} = H = \frac{v_0^2 \sin^2 \theta_0}{2g}$$

$$\rightarrow y_{\max} = -(1/2)g \left(\frac{v_0 \sin \theta_0}{g} \right)^2 + v_0 \sin \theta_0 \frac{v_0 \sin \theta_0}{g}$$

مثال ۱: تحت چه شرایط اولیه ای از حرکت پرتابه مسیر حرکت از نقطه پرتاب تا نقطه برد یک مسیر تقریباً نیمدایره ای است

$$R = 2H \Rightarrow \frac{v_0^2 \sin 2\theta_0}{g} = 2 \frac{v_0^2 \sin^2 \theta_0}{2g} \Rightarrow 2 \cos \theta = \sin \theta \rightarrow \theta = \tan^{-1} 2 \approx 63^\circ$$



مثال ۲: مطابق شکل گلوله ای که با سرعت اولیه ثابت ۱/۵ متر بر ثانیه از در سطح افقی پله بالایی یک راه پله حرکت می کند، از لبه آن پرتاب می شود. اگر ارتفاع و طول هر پله ۲۰ سانتی متر باشد این توپ ابتدا با کدام پله برخورد می کند.

مثال ۳: بازیکن فوتبالی توپ را با سرعت اولیه ۲۰ متر بر ثانیه و تحت زاویه اولیه ۴۵ درجه به طرف دروازه بان شوت می کند. با فرض اینکه فاصله اولیه توپ تا دروازه ۵۴ متر باشد. حداقل سرعت دروازه بان چقدر باشد تا توپ را قبل از برخورد با زمین در هوا بگیرد؟

حرکت دایره ای یکنواخت

حرکت دو بعدی با اندازه سرعت ثابت (جهت متغیر) بر روی مسیر دایره ای (شعاع ثابت)

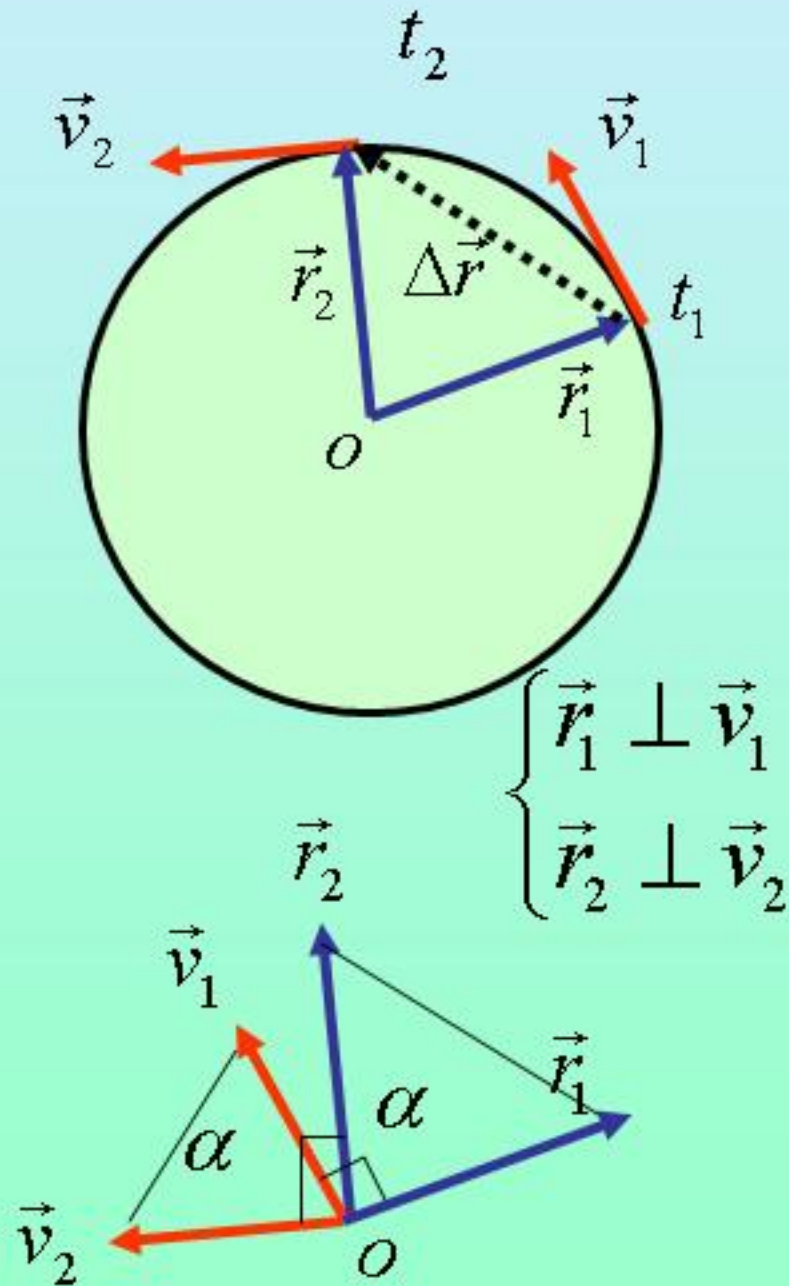
$$|\vec{v}| = v = cte, \quad |\vec{r}| = r = cte$$

دو مثلث حاصل از بردارهای سرعت و از بردارهای مکان متشابهند (متساوی الساقین با زاویه رأس برابر، زرز)

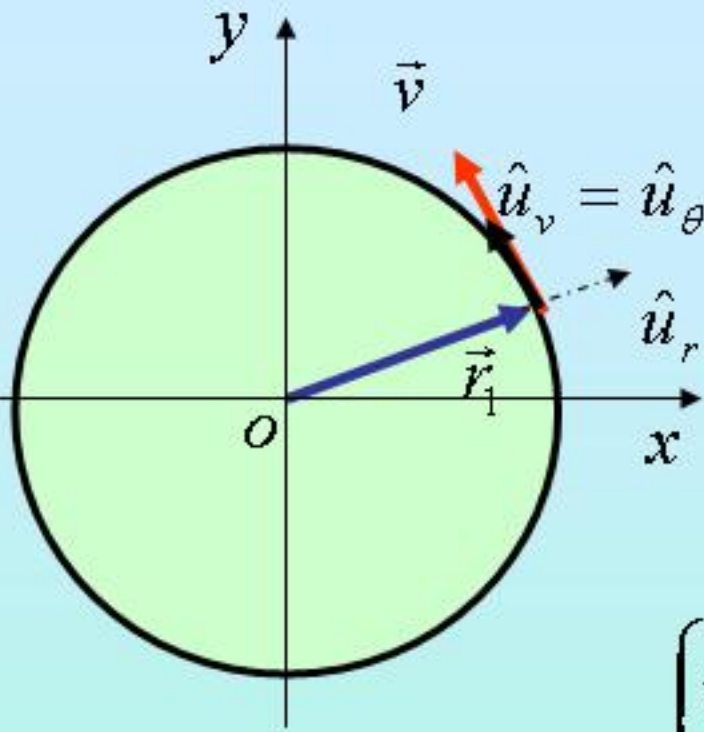
$$\frac{|\Delta \vec{r}|}{|\vec{r}|} = \frac{|\Delta \vec{v}|}{|\vec{v}|} \rightarrow \Delta v = \frac{v}{r} \Delta r \rightarrow \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{v}{r} \frac{\Delta r}{\Delta t}$$

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta v}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{v}{r} \frac{\Delta r}{\Delta t}$$

$$\frac{dv}{dt} = \frac{v}{r} \frac{dr}{dt} \Rightarrow \underline{\underline{a = \frac{v^2}{r}}}$$



جهت شتاب در حرکت دایره ای یکنواخت



$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d(v\hat{u}_\theta)}{dt} = v \frac{d\hat{u}_\theta}{dt}$$

$$\begin{cases} \hat{u}_r = |\hat{u}_r| \cos\theta \hat{i} + |\hat{u}_r| \sin\theta \hat{j} = \cos\theta \hat{i} + \sin\theta \hat{j} \\ \hat{u}_\theta = |\hat{u}_\theta| (-\sin\theta) \hat{i} + |\hat{u}_\theta| \cos\theta \hat{j} = -\sin\theta \hat{i} + \cos\theta \hat{j} \end{cases}$$

$$\frac{d\hat{u}_\theta}{dt} = \frac{d}{dt} (-\sin\theta \hat{i} + \cos\theta \hat{j}) \quad , \quad \underline{\theta = \omega t}$$

$$= -\omega \cos\theta \hat{i} - \omega \sin\theta \hat{j} = -\omega \hat{u}_r$$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = v \frac{d\hat{u}_\theta}{dt} = -v\omega \hat{u}_r = \frac{v^2}{r} (-\hat{u}_r)$$

که شتاب جانب مرکز (مرکزگرا) نامیده می شود

مثال ۱: شتاب مرکز گرایی حاصل از دوران زمین به دور خود (روی خط استوا) و به دور خورشید را پیدا کنید.

$$r_E = 6400 \text{ km} , \quad r_{ES} = 1.50 \times 10^{11} \text{ m} , \quad a = v^2 / r$$

$$v = \frac{2\pi r}{T} \rightarrow v_E = \frac{2\pi \times 64 \times 10^5}{86400} , \quad v_{ES} = \frac{2\pi \times 1.5 \times 10^{11}}{86400 \times 365}$$

مثال ۲: یک ماهواره زمینی در مداری به فاصله ۶۴۰ کیلومتر از سطح زمین و با دوره گردش ۹۸ دقیقه حرکت می کند. شتاب جانب مرکز این ماهواره چقدر است؟

مثال ۳: پسر بچه ای سنگی را به انتهای طنابی به طول ۸۰ سانتی متر بسته و در صافه افقی در ارتفاع ۱/۶ متری از سطح زمین با سرعت ثابت آن را دوران می دهد. در یک لحظه طناب پاره شده و سنگ در فاصله ۱۰ متری از پسر بچه به زمین می خورد. شتاب مرکزگرایی سنگ در حال دوران را پیدا کنید.

سرعت نسبی

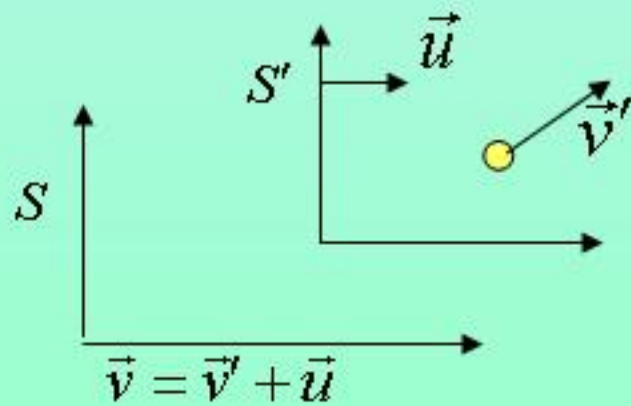
در حالت کلی سرعت مفهوم نسبی دارد اما بر حسب عادت و برای ساده کردن سرعت نسبت به زمین فقط با کلمه سرعت (تنها) بیان می کنیم و درست گفتن سرعت جسم نسبت به ... (زمین) است

طرز نمایش همیغ سرعت \vec{v}_{AB}

بامفهوم سرعت جسم A نسبت به جسم B است

این دو سرعت با هم برابر و در خلاف جهت همدیگر هستند $\vec{v}_{AB} = -\vec{v}_{BA}$

سرعت نسبی یک متمرک از دید دستگاه های متفاوت



$$\vec{v}_{AB} = \vec{v}_{AC} + \vec{v}_{CB}$$

$$\vec{v}_{AB} = \vec{v}_{AC} + \vec{v}_{CF} + \vec{v}_{FE} + \dots + \vec{v}_{PB}$$

پرسش ۱: بعضی مواقع مثلاً وقتی که در چهارراه درون یک سواری متوقف نشسته ایم احساس می کنیم بطرف اتوبوسی نزدیک می شویم در صورتیکه در واقع اتوبوس بطرف ما می آید دلیل این امر چیست؟

پرسش ۲: الف) سرعت بارش برف و باران از دید ناظران درون وسایل نقلیه متمرکز بیشتر به نظر می رسد. چرا؟
ب) معمولاً شیشه جلو اتومبیل نیاز به برف روبروی دارد در صورتیکه در همان حال در شیشه عقبی نیاز به این کار نیست. چرا؟

تمرین ۱: اتومبیلی با سرعت ثابت ۲۰ متر بر ثانیه در جاده افقی حرکت می کند. قطرات باران با سرعت ۴ متر بر ثانیه و بطور قائم سقوط می کنند. سرعت قطرات باران از دید ناظر درون اتومبیل را پیدا کنید.

تمرین ۲: شخصی بوسیله قایق با سرعت ثابت ۴ متر بر ثانیه نسبت به آب یک رودخانه به عرض ۱۰۰ متر پارو می زند. جریان آب رودخانه نیز یکنواخت ۲ متر بر ثانیه است. الف) قایق را در چه جهتی هدایت کند تا به نقطه مقابل برسد؟
ب) در چه جهتی قایق را براند تا در کمترین زمان ممکن به طرف دیگر رودخانه برسد؟

فصل پنجم - مکانیک دینامیک ۲ (اصطکاک و نیروی جانب مرکز)

نیروها : تماسی ، غیر تماسی

نیروهای تماسی ، مانند کشش طناب که عامل تماس مابین منشاء نیرو و جسم مورد حرکت وجود دارد

نیروهای غیر تماسی ، مانند نیروی مغناطیسی که عامل تماس میان منشاء نیرو و جسم مورد حرکت وجود ندارد

همه نیروها در حد میکروسکوپی غیر تماسی هستند مانند جاذبه مابین مولکولهای تشکیل دهنده طناب و اکثراً در حد ماکروسکوپی (کشش طناب) دو نیروی بسیار معروف تماسی (در حد ماکروسکوپی) **اصطکاک** و **عمود بر سطح**

اصطکاک نیروی تماسی در جهت مماس بر سطح بین دو جسم که در واقع از جاذبه الکتریکی (از جنس الکترومغناطیسی) مولکولهای در محل تماس دو جسم ظاهر شده و در خلاف جهت حرکت جسم ظاهر می شود

اصطکاک ، مابین دو جسم به چه عواملی بستگی دارد؟

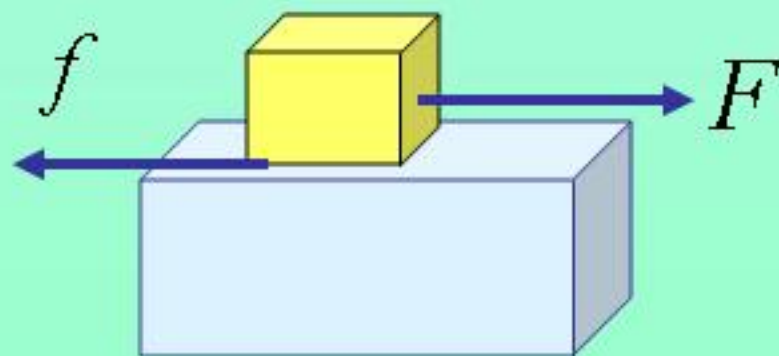
- اصطکاک** ، مابین دو جسم به
- (۱) به جنس دو جسم
- (۲) میزان نیروی فشاری میان دو جسم
- (۳) سطح واقعی تماس میان دو جسم
- (۴) دما
- (۵) سرعت نسبی دو جسم بستگی دارد

در سرعت‌های پایین و در دمای پایین و ثابت اصطکاک میان دو جسم با جنس معلوم به **نیروی فشاری** که آن هم مستقیماً به **سطح واقعی تماس** ارتباط دارد بستگی خواهد داشت

اصطکاک میان دو جسم فقط در چهار حالت متفاوت قابل بحث است:

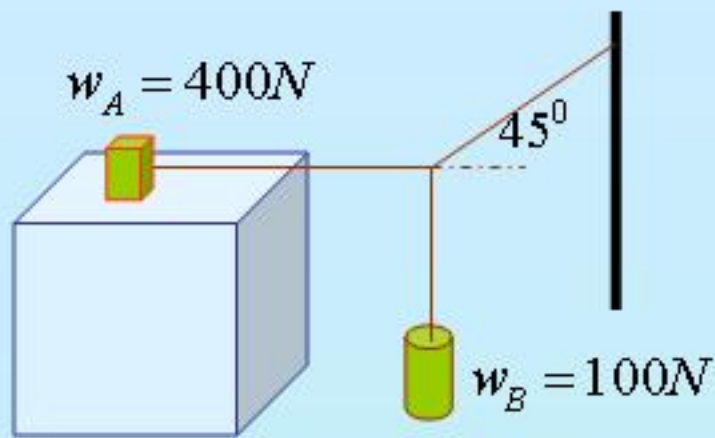
الف) اصطکاک میان دو جسم که نسبت به هم ساکن هستند (قبل از آستانه)

در واقع دو جسم نسبت به هم ساکن بوده و با تغییر نیروهای وارد بر هر دو جسم باز هم حالت سکون خود را حفظ می‌کنند.



$$v = 0 \Rightarrow \sum \vec{F}_{ext} = 0 \rightarrow f = F$$

$$f = \mu N, \quad F(0 \rightarrow F_{\max(S)}) \rightarrow \mu(0 \rightarrow \mu_S)$$



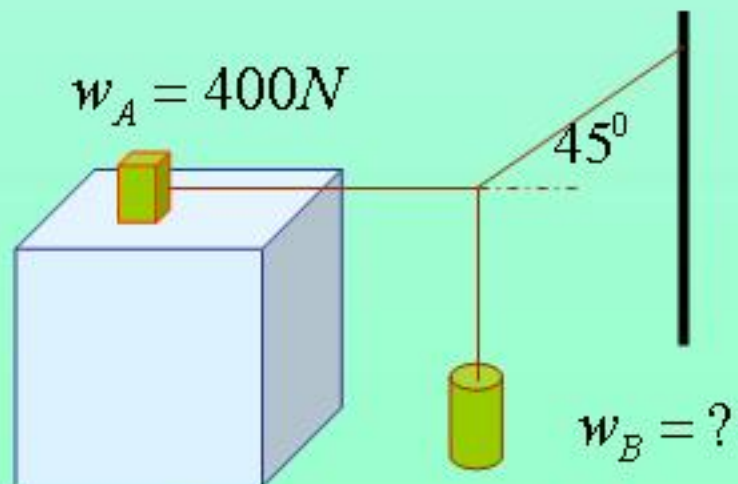
$$\mu_s = 0.4, \quad \mu_k = 0.25$$

مثال ۱) در شکل مقابل اصطکاک میان جسم A و سطح مورد تماسش را پیدا کنید.

ب) اصطکاک میان دو جسم در آستانه حرکت

در واقع دو جسم نسبت به هم ساکن بوده و با کوچکترین افزایش نیروهای وارد بر هر دو جسم نسبت به هم حرکت می کنند (حد نهایی حالت قبل از آستانه)

$$v=0 \Rightarrow \sum \vec{F}_{ext} = 0 \rightarrow f = F_{\max(S)} \Rightarrow f = \mu N, \quad F = F_{\max(S)} \rightarrow \mu = \mu_s \rightarrow \underline{f_s = \mu_s N = (F_{\max})_s}$$

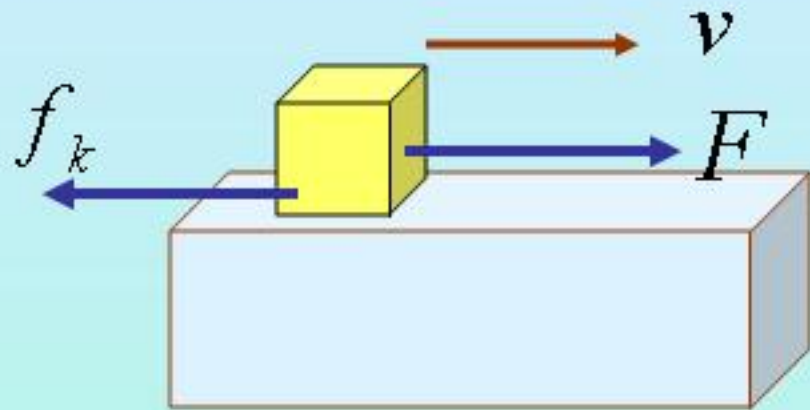


$$\mu_s = 0.4, \quad \mu_k = 0.25$$

مثال ۲) در شکل مقابل وزن جسم B چقدر باشد تا جسم A در آستانه لغزش قرار گیرد؟

ج) اصطکاک میان دو جسم که نسبت به هم حرکت لغزشی دارند

در واقع دو جسم به روی هم کشیده می شوند (با شتاب و بدون شتاب)



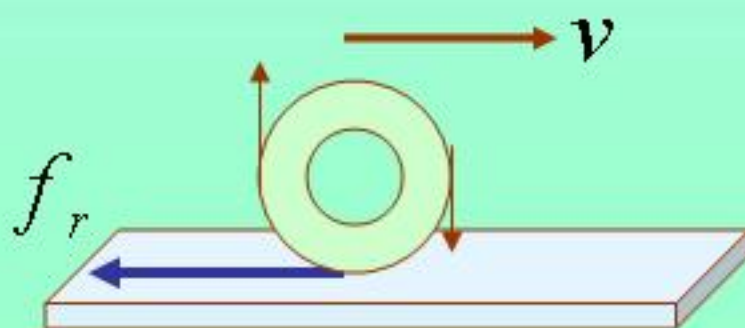
$$f_k = \mu_k N$$

$$\sum \vec{F} - \vec{f}_k = m\vec{a}$$

معمولاً $\mu_k < \mu_s$ است . به نظر شما چرا؟

د) اصطکاک میان دو جسم که نسبت به هم حرکت غلتشی دارند

در واقع دو جسم به روی می غلتند (دوران می کنند).



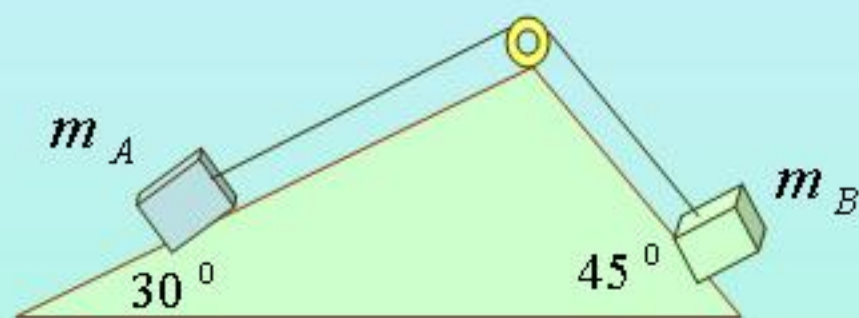
$$f_r = \mu_r N$$

$$\sum \vec{F} - \vec{f}_r = m\vec{a}$$

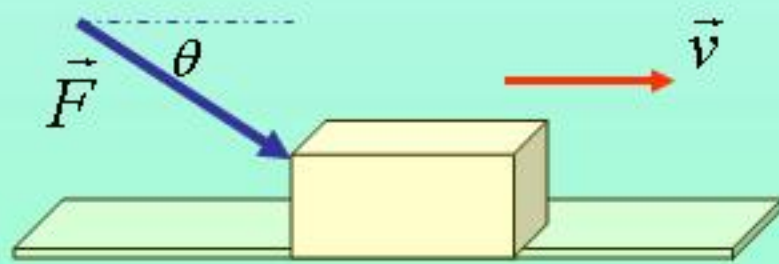
معمولاً $\mu_r < \mu_k$ است . به نظر شما چرا؟

پرسش ۱) اگر ادعا شود اصطکاک ها حذف خواهند شد. زندگی را چگونه پیش بینی می کنید

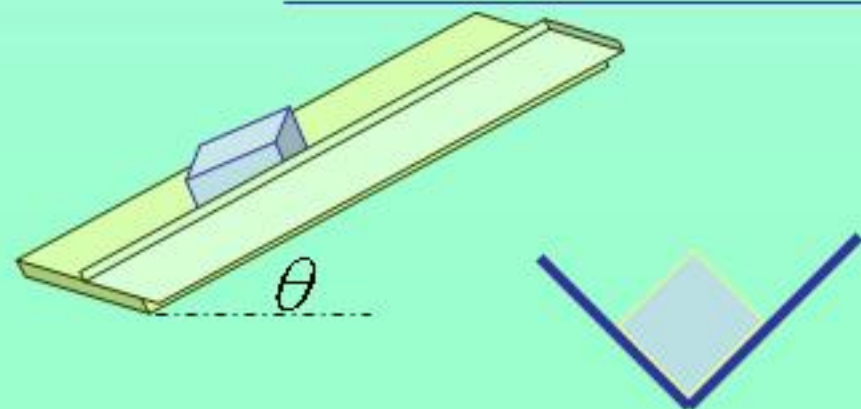
پرسش ۲) برای کاهش اصطکاک معمولاً سطوح را صاف و صیقلی می کنند اما اگر از حدی بیشتر سطوح را صیقلی کنند اصطکاک شدیداً افزایش می یابد. چرا؟



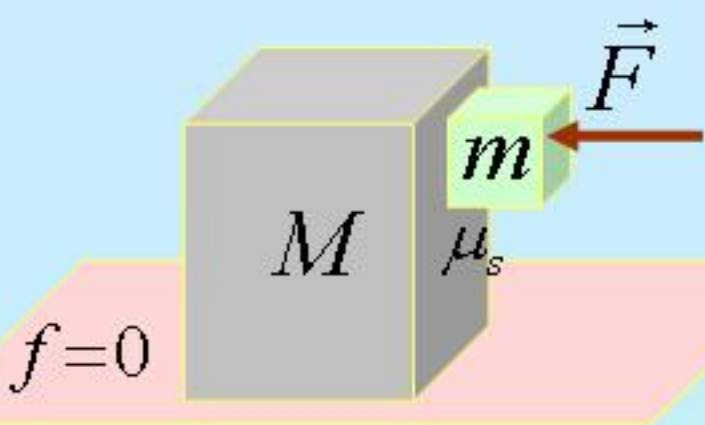
تمرین ۱) اگر در شکل داده شده سیستم از حالت سکون رها می شود. شتاب حرکت را پیدا کنید
 $m_A = 7\text{ kg}$, $m_B = 5\text{ kg}$ $\mu_s = 0.5 = 2\mu_k$



تمرین ۲) جسمی به جرم m در سطح افقی با نیروی که با افق زاویه θ می سازد هل داده شده و با سرعت ثابت حرکت می کند. نیروی \vec{F} را پیدا کنید. $\mu_s = 0.5 = 2\mu_k$



تمرین ۳) در شکل داده شده صندوقی در درون یک ناودان راستگوشه که یال آن با افق زاویه θ می سازد به طرف پایین می لغزد. شتاب حرکت صندوق را بر حسب μ_k ، θ و g پیدا کنید.



تمرین ۴) دو قطعه ای که در شکل نشان داده شده به یکدیگر متصل نشده اند. حداقل نیروی افقی لازم برای جلوگیری از فرو لغزیدن قطعه کوچکتر از سطح قائم بزرگتر چقدر است؟

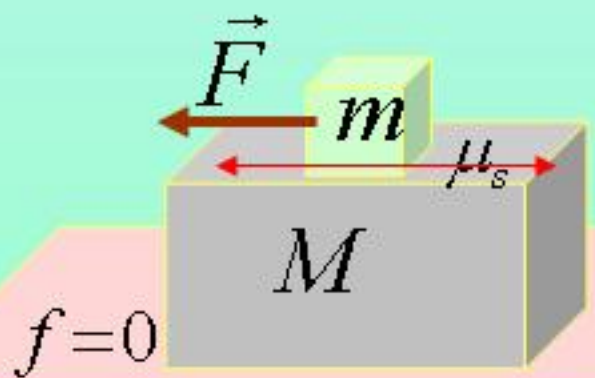
$$M = 15, m = 3\text{kg}, \mu_s = 0.4$$

$$F - F' = ma, F' = Ma \rightarrow F' = F / (1 + \frac{m}{M})$$

شرط نلغزیدن به طرف پایین

$$mg = \mu_s F' \rightarrow F' = 30/0.4 = 75\text{nt} \rightarrow F = 90$$

تمرین ۵) جسم به جرم m در روی جسم بزرگتر M مطابق شکل قرار داده شده و با نیروی \vec{F} کشیده می شود. شتابهای حاصل را برای هر دو جسم پیدا کنید (مقدار و جهت)



$$M = 40, m = 10\text{kg}, \mu_s = 0.6, \mu_k = 0.4, \vec{F} = 100\text{N}$$

$$f_s = \mu_s N = 0.6 \times mg = 0.6 \times 10 \times 9.8 = 58.4 < 100$$

$$F - \mu_k N = ma \rightarrow a_m = (100 - 0.4 \times 10 \times 9.8) / 10 = 6.08 \text{ m/s}^2$$

$$\mu_k N = Ma \rightarrow a_M = (0.4 \times 10 \times 9.8) / 40 \approx 1 \text{ m/s}^2$$

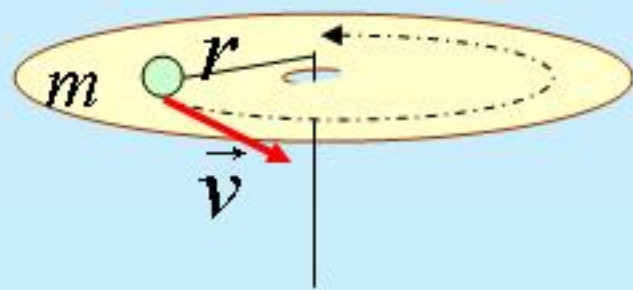
نیروی جانب مرکز

اگر جسمی تحت اثر نیروهایی چنان حرکت کند که همواره با اندازه سرعت ثابت بر روی مسیر دایروی باشد شتاب حرکت آن بطرف مرکز دایره بوده بنابراین برآیند نیروی وارد (نیروی خالص) بر آن نیروی جانب مرکز نامیده می شود

$$\vec{a} = \frac{v^2}{r} (-\hat{u}_r) \Rightarrow \sum \vec{F} = m \frac{v^2}{r} (-\hat{u}_r)$$

رعایت کردن چند نقطه در مسائلی که در آنها نیروی جانب مرکز وجود دارد مهم خواهد بود

- (۱) از کلمه نیروی گریز از مرکز استفاده نکنید
- (۲) از قانون دوم استفاده کنید. چرا که حرکت دایره ای یکنواخت شتابدار است
- (۳) نیروی جانب مرکز نیروی واقعی نیست یک نیروی مجازی است بنابراین در درون برآیند نیروهای خارجی $\sum \vec{F}$ قرار نمی گیرد.
- (۴) برای انتخاب محور مختصات مناسب در این نوع مسائل بهتر است یکی از محور ها بطرف مرکز دوران باشد.



تمرین ۱) مطابق شکل جسمی به جرم m بر روی صفحه افقی بر مسیر دایروی به شعاع r با سرعت ثابت v دوران می کند. کشش طناب را پیدا کنید.

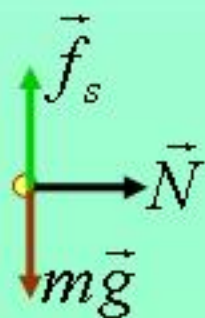
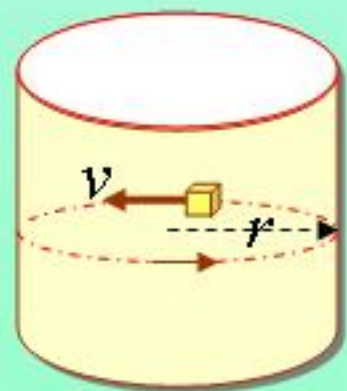
$$\sum F = 0 \rightarrow T - m \frac{v^2}{r} = 0 \rightarrow T = m \frac{v^2}{r}$$

استفاده از قانون اول با وجود اینکه به جواب درست می رسد ولی راه حل نادرستی است.

اما راه حل درست:

$$\sum \vec{F} = m\vec{a} \rightarrow \vec{T} = m \frac{v^2}{r} (-\hat{u}_r) \rightarrow T = m \frac{v^2}{r}$$

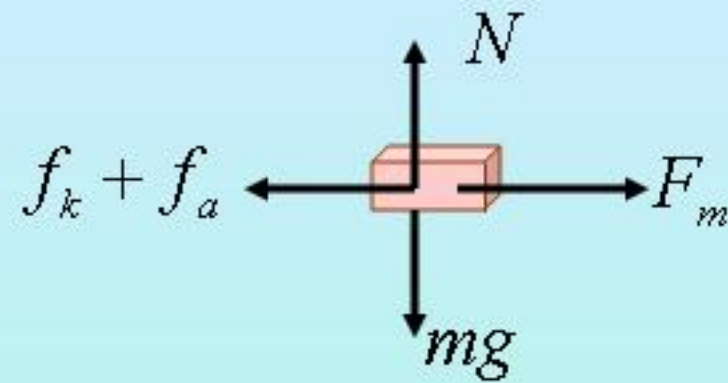
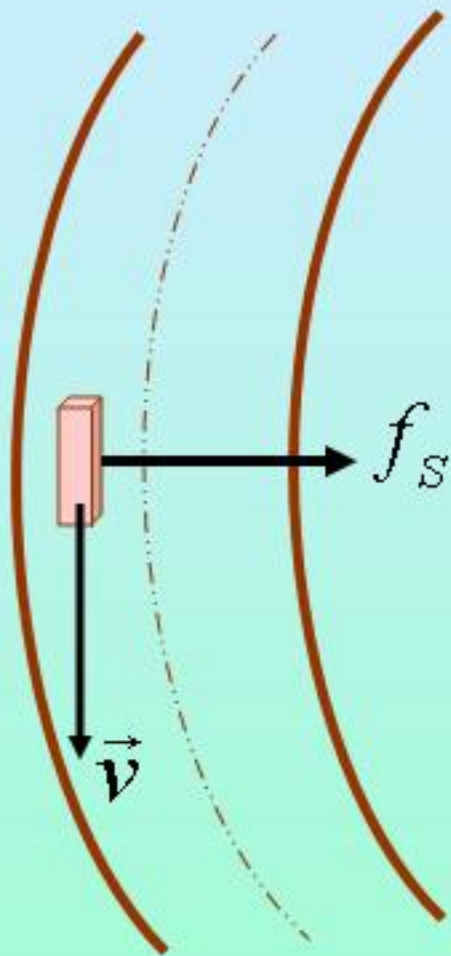
تمرین ۲) دیوار مرگ. موتورسواری در درون یک دیواره استوانه ای شکل در یک صفحه افقی به شعاع r با سرعت ثابت دوران می کند. حداقل سرعت لازم برای اینکه به طرف پایین نلغزد چقدر است؟



$$\begin{cases} \sum F_y = ma_y \rightarrow f_s - mg = 0 \rightarrow \mu_s N = mg \\ \sum F_x = ma_x \rightarrow \vec{N} = m \frac{v^2}{r} (-\hat{u}_r) \rightarrow N = m \frac{v^2}{r} \rightarrow v = \sqrt{\frac{r g}{\mu_s}} \end{cases}$$

حرکت اتومبیل در پیچ جاده

الف) فرض می‌کنیم جاده شیب عرضی ندارد ولی اصطکاک دارد



$$v = cte \rightarrow F_m = f_k + f_a$$

$$\theta = 0 \rightarrow N = mg$$

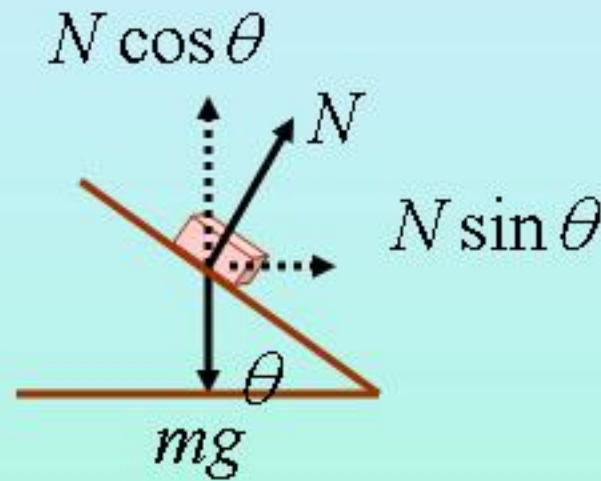
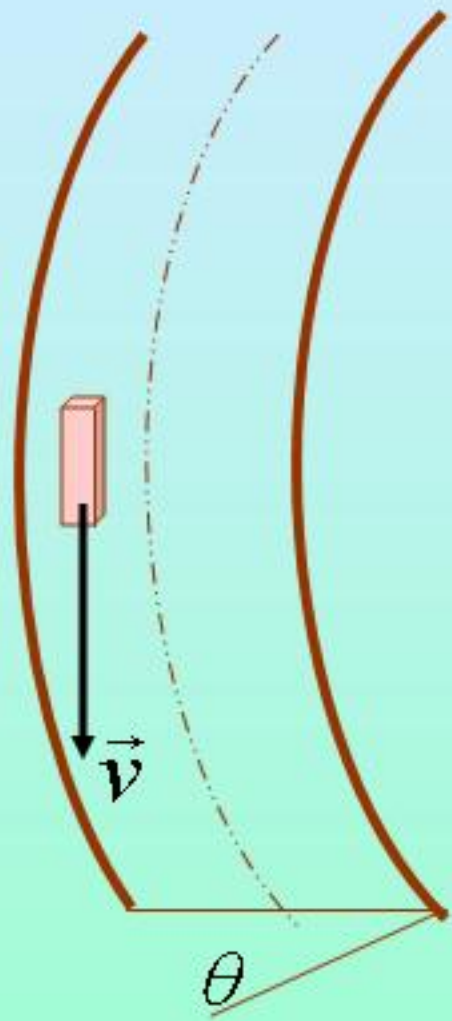
$$\sum F_x = ma_x \rightarrow \vec{f}_s = m \frac{v^2}{r} (-\hat{u}_r) \rightarrow f_s = m \frac{v^2}{r} = \mu_s N = \mu_s mg$$

$$v = \sqrt{r g \mu_s}$$

حداکثر سرعتی که اتومبیل می‌تواند در شرایط جاده فوق بدون انحراف از جاده حرکت داشته باشد

حرکت اتومبیل در پیچ جاده

ب) فرض می‌کنیم جاده شیب عرضی دارد ولی اصطکاک ندارد



$$v = cte \rightarrow F_m = f_k + f_a$$

$$\begin{cases} N \cos \theta = mg \\ N \sin \theta = m \frac{v^2}{r} \end{cases}$$

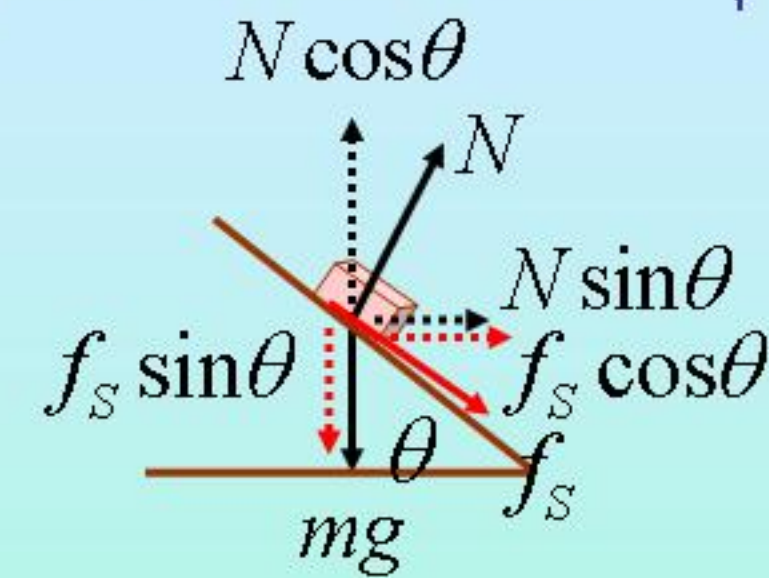
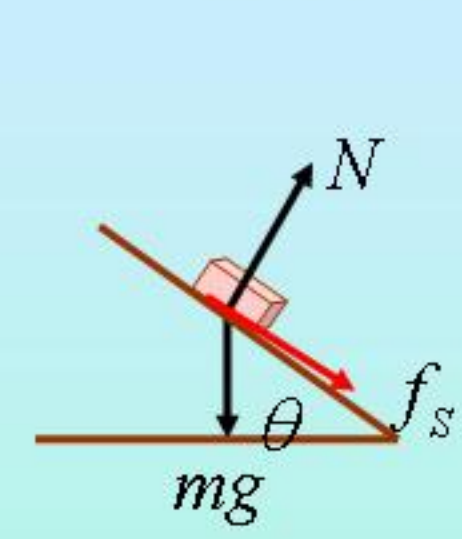
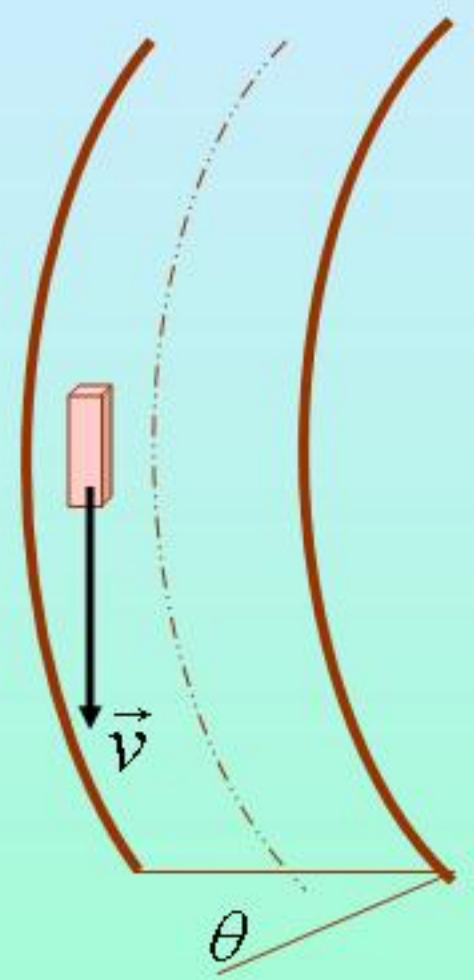
$$v = \sqrt{r g \tan \theta}$$

حداکثر سرعتی که اتومبیل می‌تواند در شرایط جاده فوق بدون انحراف از جاده حرکت داشته باشد

$$v = cte \rightarrow F_m = f_k + f_a$$

حرکت اتومبیل در پیچ جاده

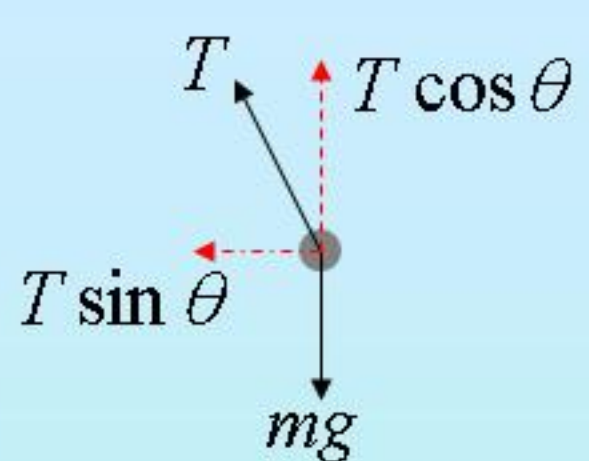
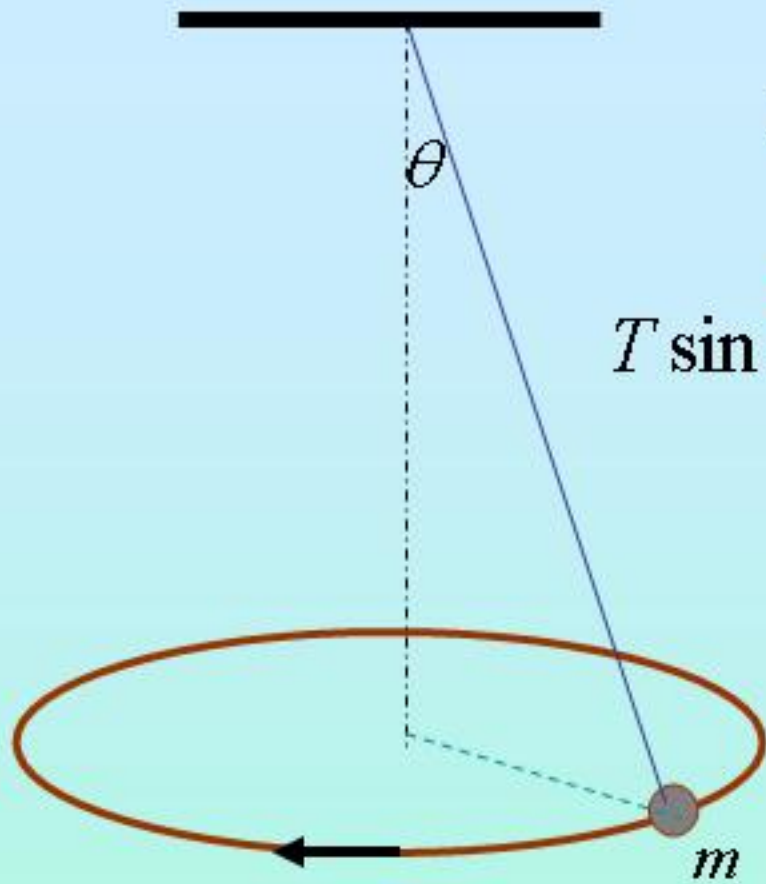
ج) فرض می کنیم جاده شیب عرضی دارد و هم اصطکاک دارد



$$\begin{cases} N \cos \theta - f_s \sin \theta = mg \\ N \sin \theta + f_s \cos \theta = m \frac{v^2}{r} \end{cases}, f_s = \mu_s N$$

حداکثر سرعتی که اتومبیل می تواند در شرایط جاده فوق بدون انحراف از جاده حرکت داشته باشد

$$v = \sqrt{r g \frac{\sin \theta + \mu_s \cos \theta}{\cos \theta - \mu_s \sin \theta}}$$



$$\begin{cases} \sum F_y = 0 \\ \sum \vec{F}_x = m \left(-\frac{v^2}{r} \hat{u}_r \right) \end{cases}$$

آونگ مخروطی

$$\begin{cases} T \cos \theta - mg = 0 \\ T \sin \theta = m \frac{v^2}{r} \end{cases} \rightarrow v = \sqrt{r g \tan \theta}$$

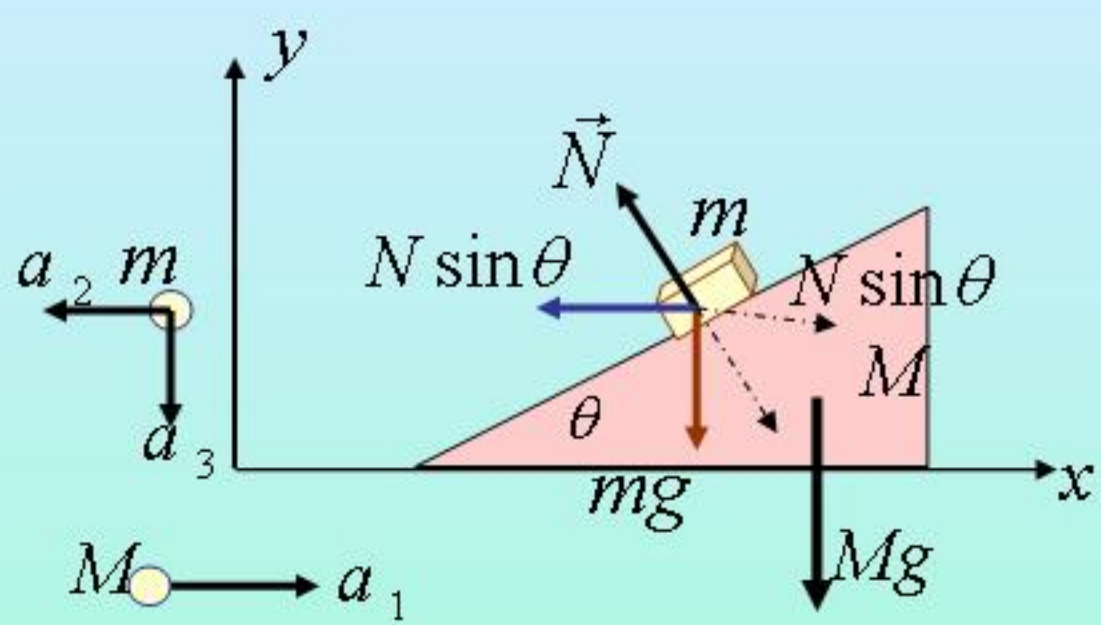
$$\theta \rightarrow 0 \Rightarrow v \rightarrow 0 \qquad \theta \rightarrow \pi/2 \Rightarrow v \rightarrow \infty$$

زمان تناوب

$$T = \frac{2\pi r}{v} = 2\pi \sqrt{\frac{r^2}{r g \tan \theta}} = 2\pi \sqrt{\frac{r}{g \tan \theta}} = 2\pi \sqrt{\frac{l \sin \theta}{g \tan \theta}} = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g} \cos \theta}$$

$$\theta \rightarrow 0 \Rightarrow T \rightarrow 2\pi \sqrt{l/g} \qquad \theta \rightarrow \pi/2 \Rightarrow T \rightarrow 0$$

مسئله: سطح شیب‌داری به شکل گوه مثلثی شکل به جرم M با زاویه θ بر روی سطح افقی بدون اصطکاک به حالت سکون قرار دارد. جسم کوچکی به جرم m در روی سطح شیب‌دار بدون اصطکاک از حالت سکون شروع به حرکت می‌کند. شتاب حرکت سطح شیب‌دار چقدر است.



$$\begin{cases} N \sin \theta = Ma_1 \\ mg - N \cos \theta = ma_3 \\ N \sin \theta = ma_2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = \tan \theta (x - x_1) \\ dy/dt = \tan \theta (dx/dt - dx_1/dt) \\ d^2 y/dt^2 = \tan \theta (d^2 x/dt^2 - d^2 x_1/dt^2) \end{cases}$$

$$\begin{cases} a_1 = d^2 x_1 / dt^2 \\ a_2 = -d^2 x / dt^2 \\ a_3 = -d^2 y / dt^2 \end{cases} \quad \begin{cases} a_3 = \tan \theta (a_1 - a_2) \\ a_3 = (mg - N \cos \theta) / m \end{cases} \quad \begin{cases} N = Ma_1 / \sin \theta \\ a_2 = N \sin \theta / m \end{cases}$$

$$a_3 = (mg - N \cos \theta) / m = \tan \theta (a_1 + (Ma_1 / \sin \theta) \sin \theta / m)$$

$$a_3 = (mg - (Ma_1 / \sin \theta) \cos \theta) / m = \tan \theta (a_1 + Ma_1 / m)$$

$$g - M \cot \theta a_1 / m = a_1 \tan \theta (1 + M/m) \rightarrow \boxed{a_1 = mg \sin 2\theta / 2(M + m \sin^2 \theta)}$$