

حکیت های فیزیکی: — اسکار (از راه های) و تهر با اندازه مشخص می شوند  
 برداری: اندازه و جهت

نحوه نمایش حکیت در اسکار برداری:

$\vec{E}$  or  $\vec{E}$  or  $\vec{E}$  <sup>Bold</sup>  
 برداری:  $\vec{E}$  or  $\vec{E}$  or  $\vec{E}$  <sup>Bold</sup>

اسکار:  $E$  or  $|\vec{E}|$  or  $|E|$  <sup>Bold</sup>

مباحث این فصل:

- دیدن از آمار برداری
- قواعد ساده برداری
- دستگاه ابر حقیقت
- انتقال حکیت در برداری
- مشتقات برداری

# قوانین برداری

$$\vec{A} = \vec{B}$$

اندازه و جهت یکسان

توی دو بردار

$$\vec{A} = -\vec{B}$$

اندازه و جهت مخالف

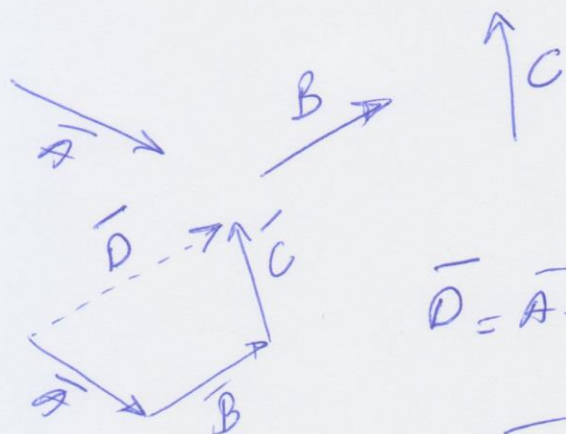
نقطه اثر بردار یک نقطه، توی بردار ندارند

جمع بردارها:

استفاده از روش چندضلعی و مثلثی بردار اول، برداری مساوی بردار دوم

و از انتهای بردار دوم برداری مساوی بردار سوم رسم کنیم تا به انتهای بردار اول برسیم.

بردار حاصل جمع از اتصال ابتدای بردار اول به انتهای بردار آخر بدست می آید.



$$\vec{D} = \vec{A} + \vec{B} + \vec{C}$$

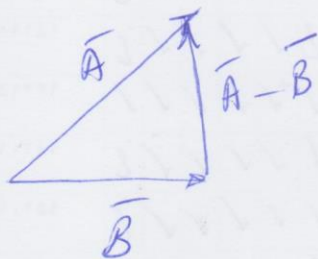
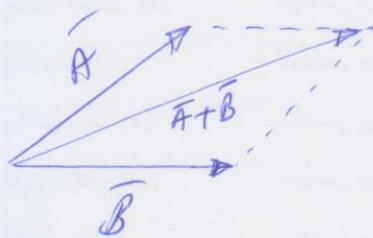
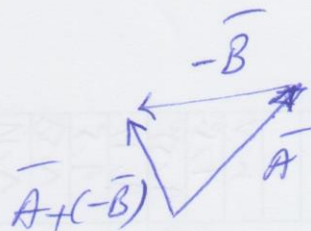
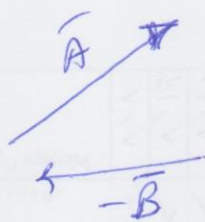
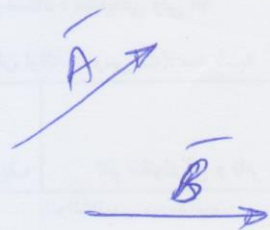
$$\checkmark \vec{A} + \vec{B} = \vec{B} + \vec{A} \quad \text{خاصیت جابجایی}$$

$$\checkmark (\vec{A} + \vec{B}) + \vec{C} = \vec{A} + (\vec{B} + \vec{C}) \quad \text{خاصیت تجميع پذیری}$$

3

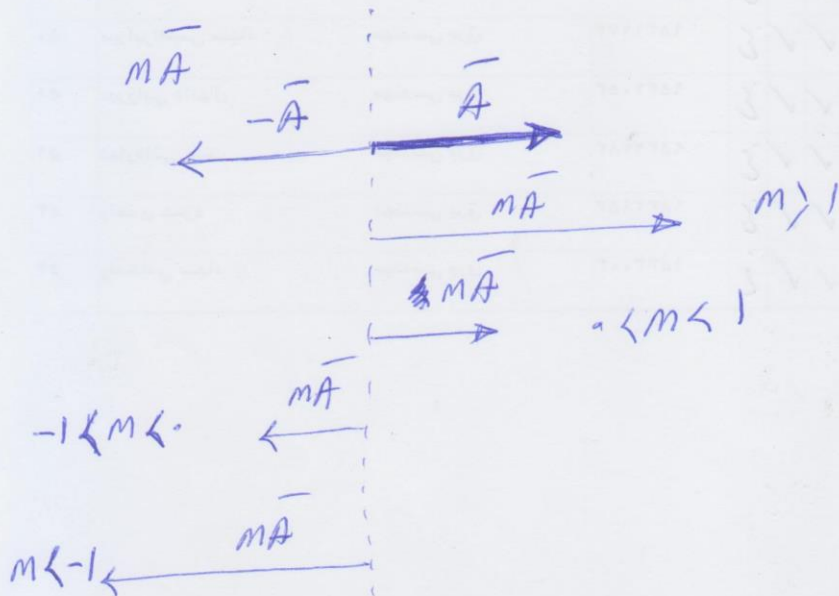
$$\underline{\underline{\vec{A} - \vec{B} = \vec{A} + (-\vec{B})}}$$

توضیح در بالا



↑

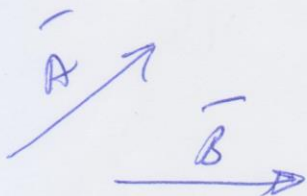
قوت برآورد  
 قوت برآورد در جهت راست  
 قوت برآورد در جهت چپ  
 قوت برآورد در جهت راست



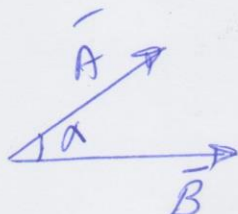
قوت برآورد در جهت راست (0)

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = |\vec{A}| |\vec{B}| \cos \alpha$$

در هر دو بردار، زاویه  $\alpha$  را

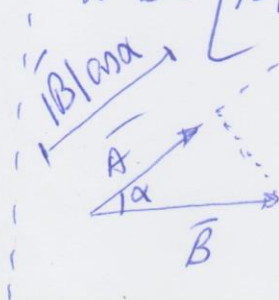
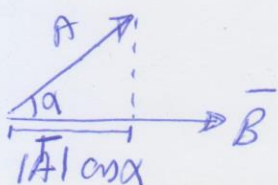


زاویه  $\alpha$  در جهت راست بردار  $\vec{A}$  و بردار  $\vec{B}$  می باشد



$$\vec{A} \cdot \vec{B} = [|\vec{A}| \cos \alpha] |\vec{B}|$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = [|\vec{B}| \cos \alpha] |\vec{A}|$$





5

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = |\vec{A}| |\vec{B}| \cos \alpha$$

if  $\alpha = 90^\circ \rightarrow \vec{A} \cdot \vec{B} = 0$  در زاویه قائمه می تواند  
 if  $\alpha = 0 \rightarrow \vec{A} \cdot \vec{B} = |\vec{A}| |\vec{B}|$  همه مولفه ها در راستای هم ندارند

$$\cos \alpha = \frac{\vec{A} \cdot \vec{B}}{|\vec{A}| |\vec{B}|}$$

✓  $\vec{A} \cdot \vec{B} = \vec{B} \cdot \vec{A}$  خاصیت تباین

✓  $\vec{A} \cdot (\vec{B} + \vec{C}) = \vec{A} \cdot \vec{B} + \vec{A} \cdot \vec{C}$  خاصیت توزیع پذیری

X  $\vec{A}(\vec{B} \cdot \vec{C}) \neq (\vec{A} \cdot \vec{B}) \vec{C}$  خاصیت بسته نیست پذیری

$$\vec{A} \times \vec{B} = \vec{C}$$

اندازه

جهت

مُرب فایده بردار (X):

در دو بردار فرض بردار

جهت: قانون دست راست

$$|\vec{A} \times \vec{B}| = |\vec{A}| |\vec{B}| \sin \alpha$$

اندازه:

$$X \quad \vec{A} \times \vec{B} = -\vec{B} \times \vec{A} \neq \vec{B} \times \vec{A} \quad \text{فایده های دیگر:}$$

$$X \quad \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) \neq (\vec{A} \times \vec{B}) \times \vec{C} \quad \text{فایده های دیگر:}$$

$$\vec{A} \times (\vec{B} + \vec{C}) = \vec{A} \times \vec{B} + \vec{A} \times \vec{C} \quad \text{فایده های دیگر:}$$

 $\vec{A}$ - بردار واحد -  $\hat{A}$ 

$$\hat{A} = \frac{1}{|\vec{A}|} \vec{A} = \frac{\vec{A}}{|\vec{A}|}$$

بردارای جهت هم جهت با بردار اصلی

و با اندازه 1

- حرکت که می‌دید در دستگاه، عموماً تابع مکان و زمان هستند.  
 لذا باید برای این تغییرات حرکت در فضا و زمان  
 به گونه مناسبی نقاط و فضا را مشخص کنیم.

- برای این کار از یک مجموعه رویداد محوریم به‌کار می‌بریم.  
 تداقی این سه یعنی، نظم مورد نظر را بنام می‌دهیم.

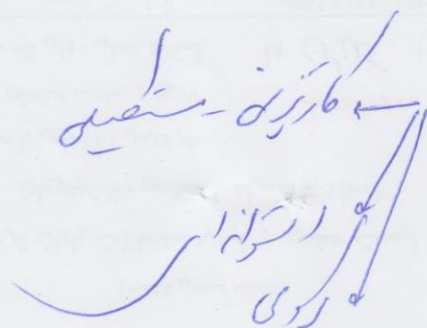
- در حقیقت از این لحاظ یک از محققان مکانی ثابت می‌باشد.  
 $u_1, u_2, u_3$

$$f(u_1, u_2, u_3) = cte \quad \text{معادله یعنی}$$

$$\left| \begin{array}{l} \text{مجموع } f_1, f_2, f_3 \text{ تغییر نمی‌کند.} \\ f_1(u_1, u_2, u_3) = u_1 \\ f_2(u_1, u_2, u_3) = u_2 \\ f_3(u_1, u_2, u_3) = u_3 \end{array} \right.$$

بر حسب این، این مجموعه می‌تواند انتخاب شوند.  
 دستگاه فقط مختص این می‌شوند.

- دستگاه در این روش: کار می‌کند - مشخص





8

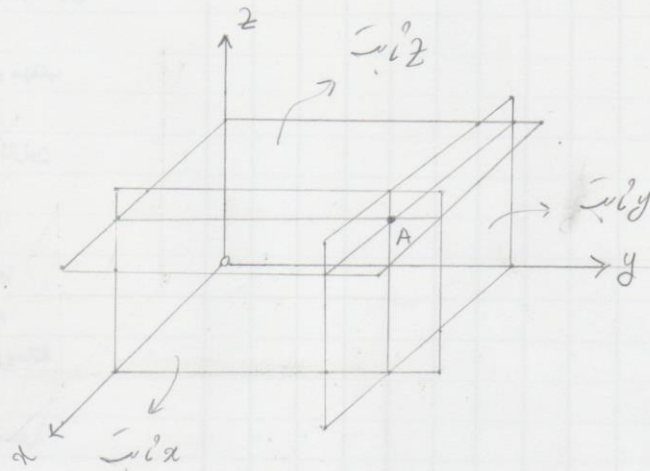
رنگه. سطح کارتنه:

$$\begin{cases} f_1(x, y, z) = x \\ f_2(x, y, z) = y \\ f_3(x, y, z) = z \end{cases}$$

$$v_1 = x$$

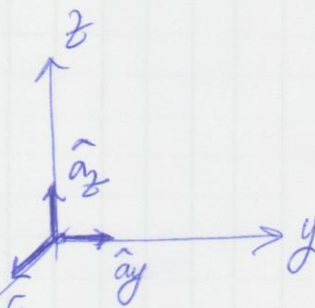
$$v_2 = y$$

$$v_3 = z$$

مختصات  $x, y, z$ :

برای هر نقطه در سطح باید داشته باشد:

$$\begin{cases} -\infty < x < +\infty \\ -\infty < y < +\infty \\ -\infty < z < +\infty \end{cases}$$



برای هر نقطه:

در هر نقطه محور بر صفحه سطح و در جهت قرار می

مختصه مورد نظر است.

$$\begin{cases} \hat{a}_x : \text{محور بر صفحه } x \text{ است} \\ \hat{a}_y : \text{محور بر صفحه } y \text{ است} \\ \hat{a}_z : \text{محور بر صفحه } z \text{ است} \end{cases}$$

 $\hat{a}_x, \hat{a}_y, \hat{a}_z$  تابع مختصات هستند

یعنی فاکتور است فایده از بردار مختصه را می توان



9

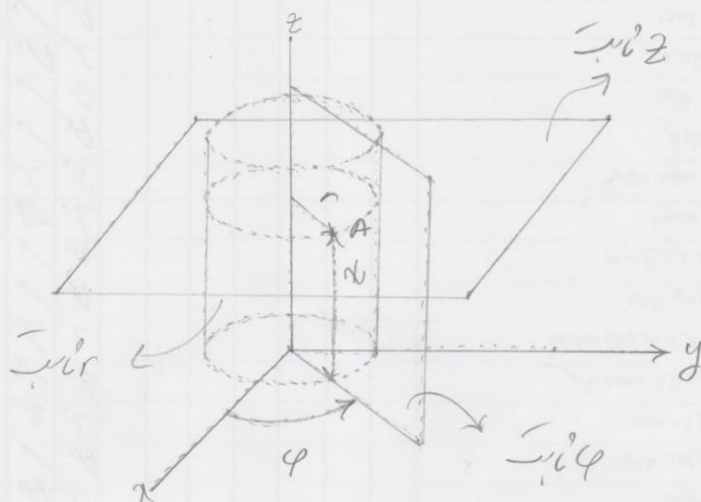
رسمه مختصات استوانه‌ای:  $(r, \varphi, z)$

$$f_1(r, \varphi, z) = r$$

$$u_1 = r, \quad u_2 = \varphi, \quad u_3 = z$$

$$f_2(r, \varphi, z) = \varphi$$

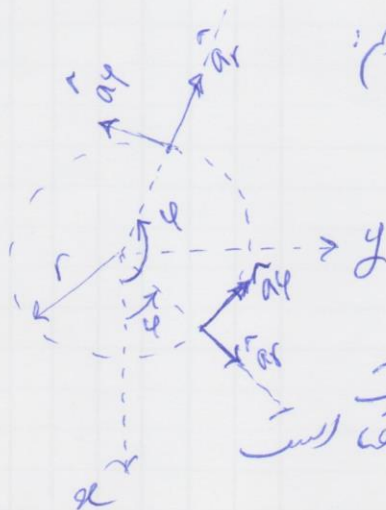
$$f_3(r, \varphi, z) = z$$



مختصات  $r, \varphi, z$  :

برای نوشتن کامل مختصات:

$$\left\{ \begin{array}{l} 0 \leq r < \infty \\ 0 \leq \varphi < 2\pi \\ -\infty < z < +\infty \end{array} \right.$$



برای نوشتن مختصات  
در هر نقطه محور مختصات

در جهت افزایش مختصات

$$\hat{a}_r, \hat{a}_\varphi, \hat{a}_z$$

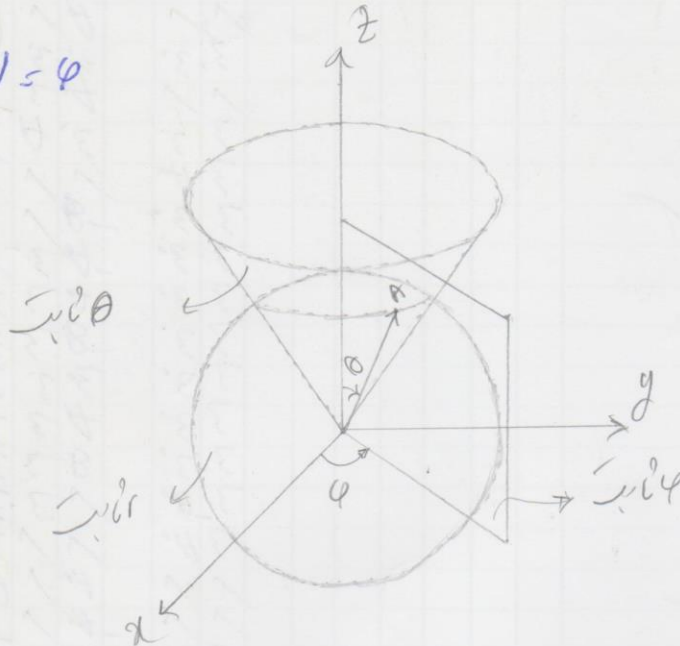
$\hat{a}_r, \hat{a}_\varphi$  تابع مختصات هستند.

و با جایگزینی نقطه در مختصات  $\hat{a}_r, \hat{a}_\varphi$  و  $\hat{a}_z$  تغییر می‌کنند.

درگاه مختصات / رویه:  $(r, \theta, \varphi)$

$$u_1 = r, \quad u_2 = \theta, \quad u_3 = \varphi$$

$$\begin{cases} f_1(r, \theta, \varphi) = r \\ f_2(r, \theta, \varphi) = \theta \\ f_3(r, \theta, \varphi) = \varphi \end{cases}$$



$$\begin{cases} 0 \leq r < \infty \\ 0 \leq \theta < \pi \\ 0 \leq \varphi < 2\pi \end{cases}$$

$$\hat{a}_r, \hat{a}_\theta, \hat{a}_\varphi$$

درجه تغییرات  $r, \theta, \varphi$

برای نوشتن مختصات داریم:

برای هر نقطه  $P$  در فضا:

درجه طول عمود بر صفحه مختصات است

درجه عرض از طول مختصات

و باجهت  $\hat{a}_r, \hat{a}_\theta, \hat{a}_\varphi$  تابع مختصات هستند  
و باجهت  $\hat{a}_r$  همواره در جهت تغییر می‌نماید.