فيزيك ١

حل تمرین دکتر غلام محمد پارسانسب نسرین کریمی دانشگاه شهید بهشتی – مهرماه ۱۴۰۰

انواع كميت ها

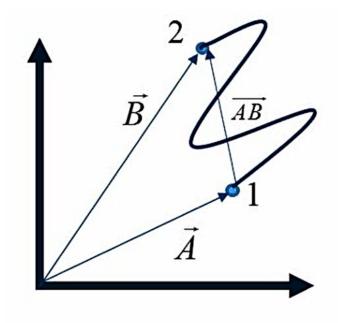
نرده ای (اسکالر)

- زمان
 - دما
- چگالی
 - ...

برداری

- سرعت
- ميدان الكتريكي
 - نيرو
 - ... •

بردار جابجایی

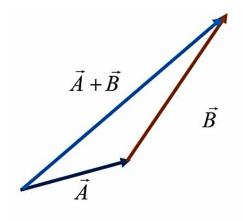


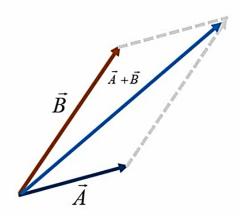
بردار نقطه ابتدائی – بردار نقطه انتهایی = بردار جابجایی

$$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{B} - \overrightarrow{A}$$

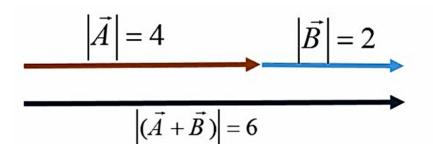
قوانین بردار ها

جمع بردار ها





حالت خاص بردار های موازی و پاد موازی



$$\begin{vmatrix} \vec{A} \ | = 4 \end{vmatrix}$$

$$|(\vec{A} + \vec{B})| = 2$$

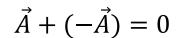
$$|\vec{B}| = 2$$

قوانین جمع برداری

√ قانون جابجايي

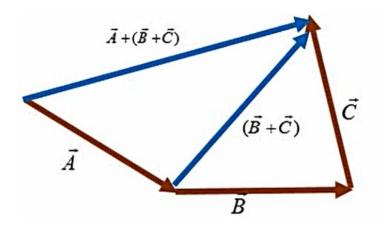
 $(\vec{A} + \vec{B}) + \vec{C} = \vec{A} + (\vec{B} + \vec{C})$

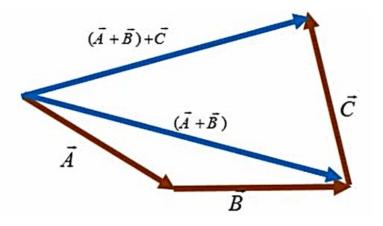
√ قانون شركت پذيري



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

√قرينه بردار

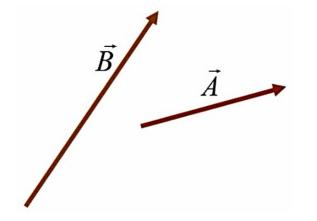


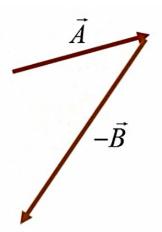


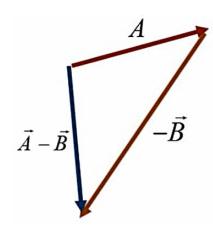
قوانین بردار ها

تفاضل بردار ها

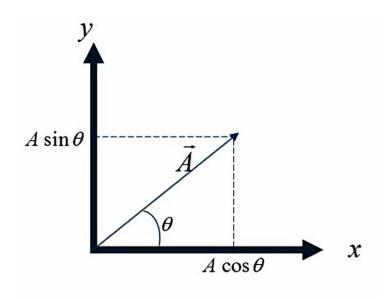
$$\vec{A} - \vec{B} = \vec{A} + (-\vec{B})$$







مولفه های بردار



$$\begin{array}{l} A_x = A \cos \theta \\ A_y = A \sin \theta \end{array} \implies (A \cos \theta, A \sin \theta)$$

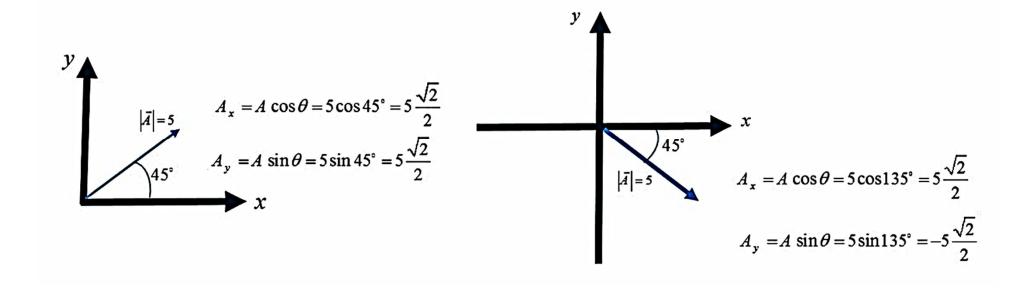
$$\vec{A} = A_x \hat{i} + A_y \hat{j} \implies \vec{A} = A \cos \theta \hat{i} + A \sin \theta \hat{j}$$

اندازه بردار

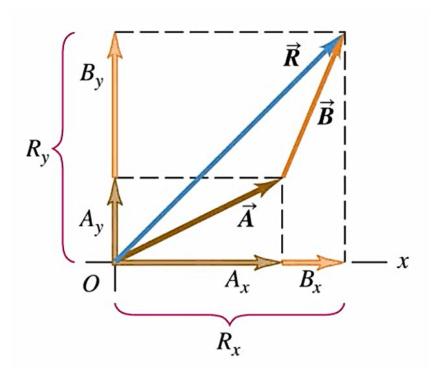
$$|\overrightarrow{A}| = \sqrt{A_x^2 + A_y^2}$$

$$\tan \theta = \frac{A_y}{A_x} \implies \theta = Arc \tan(\frac{A_y}{A_x})$$

مثال



جمع مولفه ای





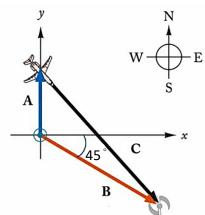
$$\vec{A} = 4\hat{i} + 5\hat{j}$$
$$\vec{B} = 3\hat{i} + 2.5\hat{j}$$

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

$$\vec{R} = (4+3)\vec{i} + (5+2.5)\vec{j} = 7\vec{i} + 7.5\vec{j}$$



گردبادی در ۳۰۰ کیلومتری یک شهر و در جهت ۴۵ درجه جنوب شرق در حرکت است. اگر فرض کنیم یک هواپیمای شناسایی در ۲۰۰ کیلومتری شمال شهر قرار داشته باشد، چه جابجایی لازم است تا هواپیما وارد مرکز گردباد شود؟



پاسخ

$$\vec{A} + \vec{C} = \vec{B} - \vec{c} = \vec{B} - \vec{A}$$

$$\theta = -45^{\circ} + -25^{\circ} + 300$$

$$\vec{B} = 300$$

$$\vec{B} = 8 + 6 + 6 + 6 + 6 = 300 \times \text{Cy}(45)^{\circ} = 300 \times \frac{1}{2}$$

$$\vec{B}_{y} = \vec{B} \cdot \vec{B} = 300 \times \text{Sin}(-45^{\circ}) = -300 \times \frac{1}{2}$$

$$-0.1\vec{C} = \sqrt{C_{x}^{2} + C_{y}^{2}} = \sqrt{44999.1369 + 169851.1369} = 463.519$$

ضرب بردار ها

ضرب نقطه ای

ضرب بردار در بردار

ضرب عدد در بردار

ضرب عدد در بردار

$$a\vec{A} = a(A_x\hat{i} + A_y\hat{j}) = aA_x\hat{i} + aA_y\hat{j}$$

ضرب نقطه ای

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j}$$

$$\vec{B} = B_x \vec{i} + B_y \vec{j}$$

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

$$\vec{A}.\vec{B} = (A_x \vec{i} + A_y \vec{j}).(B_x \vec{i} + B_y \vec{j}) = A_x B_x + A_y B_y$$

نكات اضافي ضرب نقطه اي

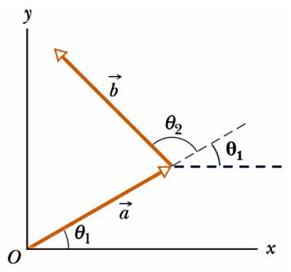
$$\vec{A} \cdot \vec{B} = \vec{B} \cdot \vec{A}$$

$$\vec{A} \cdot \vec{A} = |A|^2$$

$$\vec{A}$$
. $(\vec{B}+\vec{C})=\vec{A}$. $\vec{B}+\vec{A}$. \vec{C} خاصیت پخشی



بردارهای شکل زیر اندازه برابر ۷ متر دارند و زاویه های θ ۱ و θ ۲ به ترتیب برابر θ ۲ درجه می باشند. مولفه های θ ۲ بردار جمع آن دو، θ ۲ و زاویه آن با جهت مثبت محور θ ۲ را بیابید.



پاسخ

$$\vec{a} = a_{x}\hat{i} + a_{y}\hat{j} = aC_{5}\theta\hat{i} + aS_{1}\theta\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{a} = 7C_{5}30\hat{i} + 7S_{1}n_{3}\theta\hat{j}$$

$$\vec{b} = b_{x}\hat{i} + b_{y}\hat{j} = bC_{y}\theta\hat{i} + bS_{1}n_{\theta}\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{i} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j} + 7S_{1}n_{\theta}(\theta_{1} + \theta_{2})\hat{j}$$

$$-\alpha \vec{b} = 7C_{5}(\theta_{1} + \theta_{2})$$



سه بردار زیر را در نظر بگیرید:

$$\vec{d}_1 = -3.0\hat{i} + 3.0\hat{j} + 2.0\hat{k}$$

$$\vec{d}_2 = -2.0\hat{i} - 4.0\hat{j} + 2.0\hat{k}$$

$$\vec{d}_3 = 2.0\hat{i} + 3.0\hat{j} + 1.0\hat{k}.$$

حاصل $\vec{d}_1.(\vec{d}_2+\vec{d}_3)$ حاصل حاصل حاصل الم

پاسخ

$$\vec{d_1} = -3\hat{i}_{+3}\hat{j}_{+2}\hat{k} \quad , \vec{d_2} = -2\hat{i}_{-4}\hat{j}_{+2}\hat{k} \quad , \vec{d_3} = 2\hat{i}_{+3}\hat{j}_{+1}\hat{k}$$

$$\vec{d_2} + \vec{d_3} = -\hat{j}_{+3}\hat{k}$$

$$\vec{d_1} \cdot (\vec{d_2} + \vec{d_3}) = (-3\hat{i}_{+3}\hat{j}_{+2}\hat{k}) \cdot (-\hat{j}_{+3}\hat{k}) = -3 + 6 = 3$$



سه نقطه زیر را در نظر بگیرید، P=(a,1,-1) ، R=(a,-1,3) ، Q=(0,1,1) ، P=(a,1,-1) به ازای چه مقادیری از a مثلثی که این ۳ نقطه تشکیل می دهند از نوع قائم الزاویه می شود؟

پاسخ

$$\vec{QP} = (a-0)\hat{i} + (1-1)\hat{j} + (-1-1)\hat{k}$$
 $\vec{QP} = a\hat{i} - 2\hat{k}$

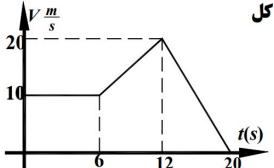
$$\vec{a}\vec{R} = (a-0)\hat{i} + (-1-1)\hat{j} + (3-1)\hat{k}$$

$$\vec{a}\vec{R} = a\hat{i} - 2\hat{j} + 2\hat{k}$$

$$(a\hat{i}-2\hat{k}) \cdot (a\hat{i}-2\hat{j}+2\hat{k})$$

= $a^2-4=0$ -0 $a=\pm 2$

پایان جلسه سوم<mark>.</mark>



نمودار سرعت- زمان متحرکی مطابق شکل است. سرعت متوسط این متحرک در کل مسیر چند متر بر ثانیه است؟