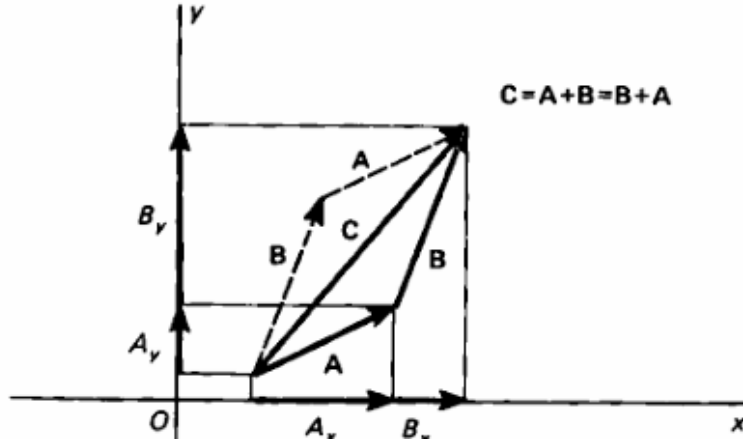


المحاضرة الثانية

جمع المتجهات Vector Addition

الجمع الاتجاهي لمتجهين يساوي الضلع الثالث لمثلث، ضلعاه الاخران يساويان المتجهين المعنيين. الشكل (1) -
(1) يوضح جمع المتجهات ■ كذلك يعين

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



الشكل (1-1) الجمع لمتجهين

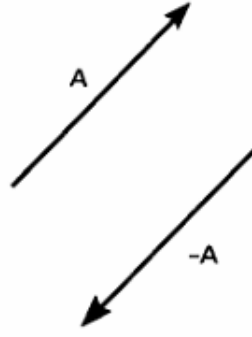
Multiplication of a Vector by a Scalar

ضرب المتجه بكمية عددية

المتجه $c\vec{A}$ يوازي المتجه \vec{A} وطوله c مرة اكبر من \vec{A}

عندما يكون $c = -1$ يعني ان اتجاه $-\vec{A}$ هو معكوس اتجاه \vec{A}

كما هو بين في الشكل



الشكل (2-1) السالب للمتجه

الضرب العددي The Soalar Product

الضرب العددي لاي تجهين مثل \vec{A} , \vec{B} يمثل بالرمز $\vec{A} \cdot \vec{B}$
 (A dot B) وهو كمية عددية تعرف بالمعادلة التالية:

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z$$

وينتج من التعريف المذكور انفا ان

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

لان $A_x B_x = B_x A_x$ وهم جرا وينتج كذلك ما يلي:-

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

لانا إذا استخدمنا التعريف أعلاه بالتفصيل نحصل على:-

$$\begin{aligned} \vec{A} \cdot (\vec{B} + \vec{C}) &= A_x (B_x + C_x) + A_y (B_y + C_y) + z (B_z + C_z) \\ &= A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z + A_x C_x + A_y C_y + A_z C_z \\ &= \vec{A} \cdot \vec{B} + \vec{A} \cdot \vec{C} \end{aligned}$$

نتذكر من الهندسة التحليلية العلاقة التالية لجيب تمام الزاوية المحصورة

بين مستقيمين والتي هي :-

$$\cos \theta = \frac{A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z}{(A_x^2 + A_y^2 + A_z^2) (B_x^2 + B_y^2 + B_z^2)}$$

وباستعمال المعادلتين اعلاه يمكن كتابة المعادلة المذكورة اعلاه على الشكل التالي :-

$$\cos \theta = \frac{\vec{A} \cdot \vec{B}}{AB}$$

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

هندسيا $\vec{A} \cdot \vec{B}$ تساوى طول مسقط \vec{A} على \vec{B} مضروبا في طول \vec{B} . اذا كان الضرب العددي $\vec{A} \cdot \vec{B}$ يساوى صفرا، عندئذ يكون \vec{A} عموديا على \vec{B} ، على الا يكون اى من \vec{A} او \vec{B} مساويا للصفر.

ان مربع مقدار المتجه \vec{A} ينتج من ضرب المتجه \vec{A} في نفسه عدديا . أي ان

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

يمكن التحقق من صحة العلاقات التالية بسهولة .

$$\hat{i} \cdot \hat{i} = \hat{j} \cdot \hat{j} = \hat{k} \cdot \hat{k} = 1$$

$$\hat{i} \cdot \hat{j} = \hat{j} \cdot \hat{k} = \hat{i} \cdot \hat{k} = 0$$

The Vector Product

الضرب الاتجاهي

يمثل الضرب الاتجاهي للمتجهين \vec{A} و \vec{B} بالرمز $\vec{B} \times \vec{A}$ ويقراً (\vec{A} cross \vec{B}) ويعرف بالمتجه الذي مركباته تعطي بالمعادلة التالية :

$$\vec{A} \times \vec{B} = (A_y B_z - A_z B_y, A_z B_x - A_x B_z, A_x B_y - A_y B_x)$$

$$\hat{i} \times \hat{i} = \hat{j} \times \hat{j} = \hat{k} \times \hat{k} = 0$$

$$\hat{j} \times \hat{k} = \hat{i} = -\hat{k} \times \hat{j}$$

$$\hat{i} \times \hat{j} = \hat{k} = -\hat{j} \times \hat{i}$$

$$\hat{k} \times \hat{i} = \hat{j} = -\hat{i} \times \hat{k}$$

$$\hat{i} \times \hat{j} = (0 - 0, 0 - 0, 1 - 0) = (0, 0, 1) = \hat{k}$$

فمثلا

ويمكن بسهولة برهنة بقية المعادلات بنفس الاسلوب.

Geometric Interpretation of the cross Product

التغير الهندسي للضرب الاتجاهي

ان تمثيل الضرب الاتجاهي بصيغة - $\hat{i} \hat{j} \hat{k}$

$$\vec{A} \times \vec{B} = \hat{i} (A_y B_z - A_z B_y) + \hat{j} (A_z B_x - A_x B_z) + \hat{k} (A_x B_y - A_y B_x)$$

وكل حد داخل الاقواس مساو الى محدد 0 اى

$$\vec{A} \times \vec{B} = \hat{i} \begin{vmatrix} A_y & A_x \\ B_y & B_x \end{vmatrix} + \hat{j} \begin{vmatrix} A_z & A_x \\ B_z & B_x \end{vmatrix} + \hat{k} \begin{vmatrix} A_x & A_y \\ B_x & B_y \end{vmatrix}$$

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix} \quad \text{وأخيرا}$$

وبفك المحدد يمكن التحقق من صحته بسهولة . وصيغة المحدد اداة ملائمة تساعدنا على تذكر تعريف الضرب

الاتجاهي . من خواص المحددات يمكن على الفور معرفة ما اذا كان التجه \vec{A} موازيا للمتجه \vec{B}

اي ما اذا كان $\vec{A} = 0\vec{B}$ وذلك عندما يكون الصفان الاخيران من المحدد متناسبين اي تكون قيمة المحدد تساوى صفرا .

اذن يكون الضرب الاتجاهي لمتجهين متوازيين يساوى صفرا . لنحسب مقدار الضرب الاتجاهي عندنا :-

$$|\vec{A} \times \vec{B}|^2 = (A_y B_z - A_z B_y)^2 + (A_z B_x - A_x B_z)^2 + (A_x B_y - A_y B_x)^2$$

وبقليل من الصبر يمكن تبسيطها الى الشكل التالي

$$|\vec{A} \times \vec{B}|^2 = (A_x^2 + A_y^2 + A_z^2) (B_x^2 + B_y^2 + B_z^2) - (A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z)^2$$

او من تعريف الضرب العددي ، يمكن كتابة المعادلة المذكورة اعلاه على الشكل التالي

$$|\vec{A} \times \vec{B}|^2 = A^2 B^2 - (\vec{A} \cdot \vec{B})^2$$

وباخذ الجذر التربيعي لطرفي هذه المعادلة وباستخدام المعادلة اعلاه نستطيع ان نكتب مقدار الضرب الاتجاهي على النحو التالي

$$|\vec{A} \times \vec{B}| = AB (1 - \cos^2 \theta) = AB \sin \theta \quad \text{تمثل الزاوية بين } \vec{A}, \vec{B} \text{ حيث } \theta$$

لتفسير الضرب الاتجاهي هندسيا نلاحظ ان المتجه $\vec{C} = \vec{A} \times \vec{B}$ يكون عموديا على كل من \vec{A}, \vec{B} لان

$$\vec{A} \cdot \vec{C} = A_x C_x + A_y C_y + A_z C_z$$

$$= A_x (A_y B_z - A_z B_y) + A_y (A_z B_x - A_x B_z) + A_z (A_x B_y - A_y B_x) = 0$$

الميكانيك التحليلي

PROF. DR. NIRAN FADHIL

محاضرة

$\vec{B} \cdot \vec{C} = 0$ اذن المتجه \vec{C} يكون عموديا على المستوى لذى يحوي المتجهين \vec{A} و \vec{B}

ان اتجاه المتجه $\vec{C} = \vec{A} \times \vec{B}$ يعين من فرضية كون المتجهات الثلاث \vec{A} و \vec{B} و \vec{C} تشكل ثلاثي اليد اليمنى (هذا ينسجم مع النتيجة التي برهنت سابقا، فمن ثلاثي اليد اليمنى ijk حصلنا على

ان نكتب من المعادلة $\hat{i} \times \hat{j} = \hat{k}$ اذن نستطيع ان نكتب من المعادلة أعلاه مايلي

$$\vec{A} \times \vec{B} = (AB \sin \theta)$$

حيث n تمثل الوحدة المتجهة العمودية على مستوى المتجهين \vec{A} و \vec{B} ويعين اتجاه \vec{n} من قاعدة اليد اليمنى، اي، في اتجاه تقوم لولب (برغي) أيمن يدور من الاتجاه الموجب للمتجه \vec{A} الى \vec{B} خلال الزاوية المحصورة بينهما،

امثلة

اذا علمت ان

$$\vec{A} = 2\hat{i} + \hat{j} - \hat{k}, \quad \vec{B} = \hat{i} - \hat{j} + 2\hat{k}$$

اوجد

$$\vec{A} \times \vec{B}, \quad \vec{A} \cdot \vec{B}$$

$$\vec{A} \times \vec{B} = (2)(1) + (1)(-1) + (-1)(2) = 2 - 1 - 2 = -1$$