



آموزشکده فنی شهید رجایی شیراز

جزوه درس

# فیزیک پیش

علیرضا تورانی

## مقدمه

جزوه حاضر به عنوان منبعی برای تدریس درس فیزیک پیش تعیین شده است . در جمع آوری و بیان مطالب سعی شده ضمن حفظ هماهنگی و بیان کامل مطالب سادگی و روانی آن کاملاً محفوظ بماند و برای آن که مطلب قابل فهم تر شود سعی شده در هر مورد سوال های ساده تا سطح متوسط و مشکل آورده شود. در آخر هر فصل نیز مسائل متناسب با فصل گنجانده شده تا تمرین درس را کامل نماید.

طبیعی است که هیچ کاری خالی از اشکال نیست لذا از دانشجویان فرهیخته خواشمندم که من را در جهت کامل نمودن کار با ارائه نظرات خویش راهنمایی فرمائید.

# فصل اول

## اندازه گیری و بردارها

### کمیت :

هر چیز قابل اندازه گیری را کمیت می نامیم . یک کمیت وقتی به طور دقیق قابل تعریف است که برای اندازه گیری آن روشی را ارائه دهیم .

در فیزیک کمیت ها را می توان از نقطه نظری به دو دسته تقسیم بندی نمود .

الف) کمیت های اصلی و کمیت های فرعی

ب-) کمیت های نرده ای و کمیت های برداری

تقسیم بندی الف قرار دادی است در این قرار داد کمترین تعداد از کمیت های فیزیکی که بتوانیم کمیت های دیگر را بر حسب آن بیان و تعریف نمائیم ، انتخاب می شود کمیته استاندارد جهانی هفت کمیت را به عنوان کمیت اصلی انتخاب نموده است که عبارت اند از

طول L	زمان T
جرم M	مقدار ماده MOL
دما K	شدت جریان الکتریکی A
	شدت روشنایی I

کمیت های فرعی را نیز می توان این طور تعریف کرد : کمیت هایی هستند که بر اساس کمیت های اصلی نوشته می شوند . برای واضح تر شدن مطلب مثالی می زنیم : فرض کنید شما مسافت بین منزل و دانشگاه را در مدت زمان دو ساعت طی می کنید . در صورتی که این فاصله 6 کیلو متر باشد ، تندی متوسط در این جابجایی 3Km/m می باشد که از تقسیم مسافت 6Km به زمان 2h به دست می آید . می بینید که در این جا تندی (کمیت فرعی) بر اساس دو کمیت اصلی (مسافت و زمان) به دست می آید . از کمیت های فرعی دیگر می توان از شتاب نیرو و انرژی نام برد . بر اساس آنچه گفته شد . تعریف جدیدی را تحت عنوان دیمانسیون و یا معادله ابعادی بیان می کنیم

### دیمانسیون یا معادله ابعادی :

رابطه که بین کمیت فرعی و کمیت های اصلی وجود دارد را در دیمانسیون یا معادله ابعادی گویند در مثال زیر این ارتباط برای چند کمیت فرعی نشان داده شده است .

$$[V] = \frac{\text{طول}}{\text{زمان}} \text{ یا } LT^{-1} \text{ سرعت}$$

$$[a] = \frac{\text{طول}}{(\text{زمان})^2} \text{ یا } LT^{-2} \text{ شتاب}$$

$$[F] = [جرم] [\text{شتاب}] = MLT^{-2} \text{ نیرو}$$

### یکا یا واحد :

برای اندازه گیری کمیت ها بعد از تعیین روشی برای اندازه گیری احتیاج به تعیین یکا داریم . مجموعه یکاهای کمیت های مختلف مجموعه ای به نام دستگاه اندازه گیری تشکیل می دهند از دستگاه های اندازه گیری معروف دستگاه M.K.S و c-g-s می باشد

دستگاه M.K.S به دلیلی محاسنی که دارد به عنوان دستگاه S.I یا دستگاه بین المللی آحاد انتخاب شده است جدول زیر یکه‌های هفت کمیت اصلی را در S.I نشان می‌دهد.

شدت روشنایی	شدت جریان الکتریکی	مقدار ماده	جرم	دما	زمان	طول
cd	A	mol	Kg	K	s	m
شمع	آمپر	مول	کیلوگرم	کلوین	ثانیه	متر

### کمیت های اسکالری کمیت های برداری :

همان طور که قبلا نیز اشاره شد ، تقسیم بندی دیگری نیز برای کمیت ها وجود دارد :

اسکالری نرده ای و برداری .

کمیت های اسکالری : کمیت هایی هستند که فقط مقدار دارند مانند زمان .

کمیت های برداری : کمیت های هستند که علاوه بر مقدار جهت نیز دارند مانند سرعت .

برای روشن شدن مزلب مثالی می‌زنیم طول قد کمیتی اسکالری است برای تعیین آن از جهت استفاده نمی‌نماییم . اما وقتی می‌گوییم شخصی 200 متر را به سمت منزل خود طی کرده کلمه به سمت معرف جهت جابجایی است . پس در جابجایی شخص باید علاوه بر مشخص کردن مقدار جابجایی جهت جابجایی را نیز مشخص نمود . به طور کلی برای مشخص کردن یک کمیت برداری باید مقدار و جهت آن را مشخص نمود.

مطلب کلیدی در این بحث آن است که بدانیم برای کار کردن با کمیت های اسکالری عملیات جبری عادی کفایت می‌کند، در حالی که عملیات ریاضی بردارها با آن متفاوت بوده و با در نظر گرفتن جهت انجام می‌گیرد . از آنجا که تعداد کمیت های برداری زیاد است بحث بردار ها و به خصوص جمع تفریق و انواع ضرب آنها را در بخش دوم می‌آوریم .

### تبدیل یکه‌ها (واحد) :

مطلب دیگری که در فیزیک پایه به آن پرداخته می‌شود و دانشجوی مهندسی باید با آن آشنایی خوبی داشته باشد تبدیل یکه می‌باشد. اهمیت این مطلب از آنجا ناشی میشود که باید در جمع و تفریق از یکه‌های یکسانی استفاده نمود به عبارت دیگر نمی‌توان در قسمتی از حل یک مسئله برای طول متر را به کار برد و در قسمت دیگر از یکای دیگری مانند سانتیمتر استفاده نمود . برای کمیت های دیگر این مطلب را باید در نظر داشت . در عملیات ریاضی باید یکه‌های کمیت ها یکسان باشد.

در انجام تبدیل یکه دقت کنید که فقط کافی است به جای یک یکه معادل آن را از یکای مورد نظر قرار دهیم . مثلا اگر بخواهیم 10M را به سانتی متر تبدیل کنیم کافی است به جای متر، 100CM قرار دهیم .

$$10m = (10)(100cm) = 1000cm$$

و یا اگر بخواهیم 20cm را به متر تبدیل کنیم :

$$20cm = 20 / (100) = 0.20m$$

مثال های دیگری از تبدیل یکه در این جا آورده می‌شود.:

$$2h = (2)(60min) = 120min$$

$$120min = 120(60S) = 7200S$$

$$20S = 20 \left( \frac{1}{3600} h \right) = \frac{1}{180} h$$

به عنوان تمرین دیگر 20Km/h را به یکه‌های (m/s) و (cm/s) و (mm/min) تبدیل می‌کنیم .

$$20 \cdot \frac{km}{h} = (20) \left( \frac{1000 \cdot m}{3600 \cdot s} \right) = \frac{50}{9} m/s$$

$$20 \cdot \left( \frac{km}{h} \right) = (20) \left( \frac{10^5 cm}{3600 \cdot s} \right) = \frac{5000}{9} cm/s$$

$$20 \cdot \left( \frac{km}{h} \right) = (20) \left( \frac{10^6 mm}{60 \cdot min} \right) = \frac{10^6}{3} mm/min$$

توجه کنید که از بین این یکاها که همگی از تقسیم یکای طول بر یکای زمان به دست می آید دو یکای  $m/s$  و  $cm/s$  معروف ترند و بقیه مصارف خاصی دارند.

$$20 \frac{km}{h} = (20) \frac{(1000m)}{h} = 20 \times 10^3 \frac{m}{h}$$

مثال 1-1:

$$20 \frac{km}{h} = (20) \frac{(10^5 cm)}{h} = 20 \times 10^5 \frac{cm}{h}$$

20km/h را به یکاهای  $\frac{m}{h}$ ,  $\frac{cm}{h}$ ,  $\frac{cm}{min}$ ,  $\frac{mm}{h}$  تبدیل کنید.

حل:

$$20 \frac{km}{h} = (20) \frac{(10^5 cm)}{(60 \cdot min)} = \frac{1}{3} \times 10^5 \frac{cm}{min}$$

$$20 \frac{km}{h} = (20) \frac{(10^3 mm)}{h} = 20 \times 10^3 \frac{mm}{h}$$

مثال 1-2:

30  $\frac{km}{min}$  را که یکای شتاب می باشد به یکاهای  $\frac{cm}{s^2}$ ,  $\frac{m}{s^2}$  تبدیل نمایید.

حل:

$$30 \frac{km}{min^2} = \frac{(30)(1000m)}{(60s)^2} = 8.33 \frac{m}{s^2}$$

$$30 \frac{km}{min^2} = 30 \frac{(10^5 cm)}{(60s)^2} = 833.33 \frac{cm}{s^2}$$

مثال 1-3:

50  $\frac{g}{cm^2}$  را بر حسب  $\frac{kg}{m^2}$ :

حل:

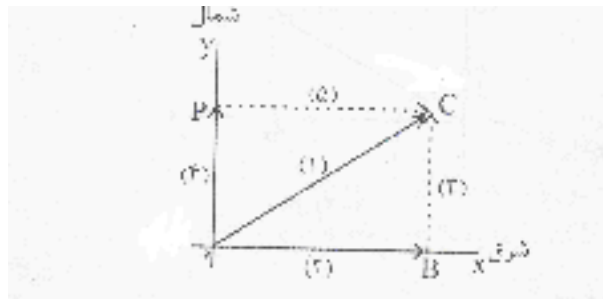
$$50 \frac{g}{cm^2} = 50 \frac{10^{-3} kg}{10^{-4} m^2} = 50 \times 10^1 \frac{kg}{m^2}$$

### تصویر یک بردار:

همان طور که اشاره شد، برای کار با کمیت های برداری مثل جابجایی و سرعت نیاز به آشنایی با جمع و تفریق و روش آنالیز بردار داریم. مقدماتی ترین بحث در این مورد آشنایی با مفهوم بردار و تجزیه آن می باشد. فرض کنید می خواهیم از تهران به شهری مانند شیراز برویم. برای این مسافرت همان طور که در شکل بیان شده است چند راه وجود دارد می توان این مسیر را مستقیم با هواپیما طی کرد. (مسیر 1) یا آن که ابتدا مسیری را به سمت شرق حرکت کرده و سپس به سمت شمال رفت (مسیر 2 و 3) و یا نه ابتدا به سمت شمال رفته و سپس به سمت شرق حرکت کرد. (مسیر 4 و 5) جابجایی در هر سه مسیر یکی می باشد.

$$\vec{OC} = \vec{OB} + \vec{BC} = \vec{OD} + \vec{DC}$$

علامت پیکان علامت بردار است بردار را در حالت کلی با این علامت می شناسند.



### بردار یکه:

بردار یکه است که طول آن واحد یک است و جهت خاصی را نشان می دهد و آن را با

علامت  $\hat{i}$  به جای پیکان در بالای حرف نشان می دهند. بر طبق قرارداد  $\hat{i}$  بردار یکه در جهت مثبت محور X و  $\hat{j}$  بردار یکه در جهت محور Y و  $\hat{k}$  بردار یکه در جهت محور Z ها می باشد. با کمک بردارهای یکه می توان بردارها را نمایش داد.

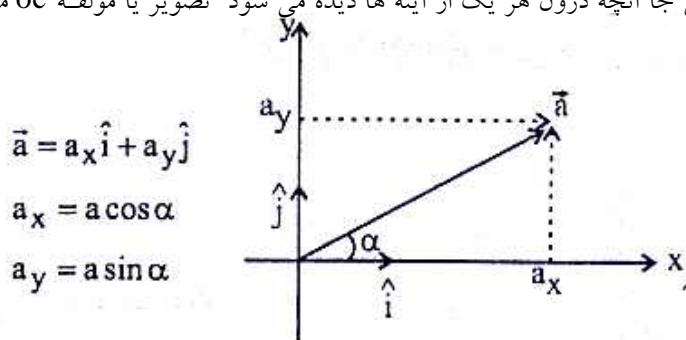
$$\vec{OB} = OB\hat{i}, \quad \vec{OD} = OD\hat{j}$$

و بردار  $\vec{OC}$  را می توان نوشت :

$$\vec{OC} = OD\hat{i} + OB\hat{j}$$

OD را گاه مولفه oc در امتداد محور Y و OB را مولفه  $\vec{OC}$  در امتداد محور X می گویند. برای درک بهتر بحث تصویر سازی بردارها به مثال زیر توجه نمایید:

فرض کنید آینه ای روی محور X ها و آینه دیگری روی محور Y ها قرار دارد و نیز فرض کنید OC میله ای باشد که یک سر آن در مبدا نقطه O و سر دیگر آن در نقطه C واقع باشد. در این جا آنچه درون هر یک از آینه ها دیده می شود تصویر یا مولفه OC میباشد. می خواهیم این مطلب را با روابط ریاضی بیان کنیم.



$$\vec{a} = a_x\hat{i} + a_y\hat{j}$$

$$a_x = a \cos \alpha$$

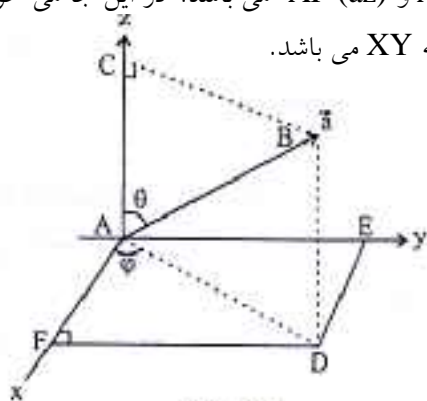
$$a_y = a \sin \alpha$$

تصویر کردن بردار در فضای سه بعدی: (برای مطالعه)

بردار به شکل مقابل را در فضای سه بعدی در نظر می گیریم:

بردار a دارای سه مولفه AF(ax) و مولفه AE(ay) و مولفه AD(az) می باشد. در این جا می خواهیم رابطه آنها را با طول بردار a و زوایای  $\theta$  و  $\phi$  بدانیم. AD تصویر A روی صفحه XY می باشد.

$$AD = a \sin \theta$$



AC نیز تصویر بردار A روی محور Z است.

$$a_z = AC = a \cos \theta$$

$$a_x = AF = AD \cos \phi$$

$$a_x = a \sin \theta \cos \phi$$

$$a_y = AE = AD \sin \phi$$

$$a_y = a \sin \theta \sin \phi$$

$$\vec{a} = a_x\hat{i} + a_y\hat{j} + a_z\hat{k} = a \sin \theta \cos \phi \hat{i} + a \sin \theta \sin \phi \hat{j} + a \cos \theta \hat{k}$$

جمع و تفریق بردارها

$$a = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}$$

بردارها را می توان با دو روش به یکدیگر جمع نمود.  
 الف- روش هندسی یا ترسیمی ب- روش مولفه ای یا تحلیلی  
**الف- روش هندسی یا ترسیمی :**

این روش خود شامل چند روش است، که در این جا دو روش معروف تر آن بیان می شود:

1- روش مثلث

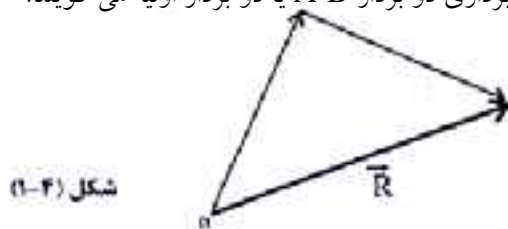
2- روش متوازی الاضلاع

در این روش ها از روابط راضی کمتر استفاده میشود. هر چند این روابط وجود دارند و بیشتر سعی می شود از وسایل ترسیم برای به دست آوردن نتیجه جمع و یا زاویه ان با محور ها استفاده نمود.

**الف- روش مثلث :**

ابتدا بردارهای همسنگ را تعریف می نمایم. دو بردار را که هم اندازه وهم جهت باشند و راستاهای ان ها نیز موازی یکدیگر باشند، هم سنگ می گویند. حال به مطلب اصلی یعنی جمع دو بردار بر می گردیم.

بردار  $\vec{a}$  را از نقطه O هم سنگ با بردار اول رسم می کنیم، از انتهای آن بردار  $\vec{b}$  را هم سنگ با بردار دوم رسم می کنیم. برداری که نقطه O را به انتهای بردار دوم وصل می کند برابری دو بردار  $A-B$  یا دو بردار اولیه می گویند.



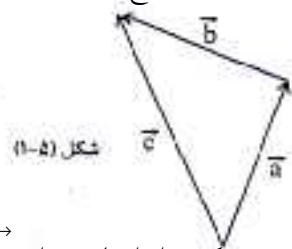
شکل (۱-۴)

برای به دست آوردن تفاضل دو بردار  $a$  و  $b$  نیز می توان از همین روش استفاده نمود.

$$\vec{c} = \vec{a} - \vec{b} = \vec{a} + (-\vec{b})$$

این رابطه می گوید، می توان بردار  $-b$  را که مساوی  $b$  و درخلاف جهت آن است را در نظر بگیریم و جمع آن را با  $a$  بدست آوریم.

نکته مهم در این جا این است که می توان روش مثلث را در جمع دو بردار به جمع چند بردار نیز تعمیم داد.

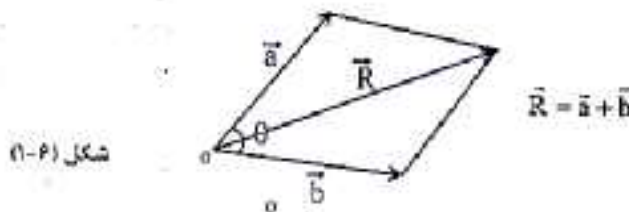


شکل (۱-۵)

ب) روش متوازی الاضلاع در جمع و تفریق بردارها

از نقطه O دو بردار  $\vec{a}, \vec{b}$  را همسنگ بردارهای اولی و دومی رسم می کنیم. از انتهای بردار  $\vec{a}$  خطی موازی دومی و از انتهای  $\vec{b}$  نیز خطی موازی اولی رسم می کنیم، تا متوازی الاضلاعی مطابق شکل به وجود آید. قطری که از O رسم می شود، برابری دو بردار

$\vec{a}, \vec{b}$  است.



شکل (۱-۶)

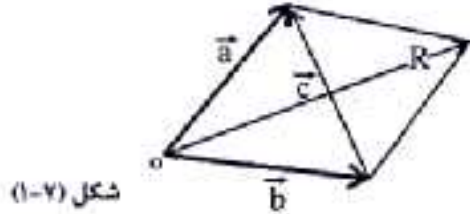
$$\vec{R} = \vec{a} + \vec{b}$$

مقدار بردار  $a$  را می توان از این رابطه به دست آورد.

$$R^2 = a^2 + b^2 + 2ab \cos \theta$$

هر چند روش متوازی الاضلاع روش ترسیمی است، ولی رابطه جبری بالا در موارد زیادی مورد استفاده قرار می گیرد. در تفاضل دو بردار نیز می توان دوباره  $\vec{a}$  را با بردار  $-\vec{b}$  جمع نمود.

نکته مهم در این جا این است که اگر متوازی الاضلاعی مطابق شکل 1-7 با دو بردار  $\vec{a}, \vec{b}$  ساخته شود قطری که از نقطه O رسم می شود مجموع دو بردار  $\vec{a}, \vec{b}$  ( $R=$ ) و قطر دیگر تفاضل دو بردار را نشان می دهد.



$$\vec{R} = \vec{a} + \vec{b}$$

$$\vec{c} = \vec{a} - \vec{b}$$

بردار R مجموع دو بردار  $\vec{a}, \vec{b}$  و بردار  $\vec{c}$  تفاضل آنها را می رساند.

ب- روش تحلیلی یا مولفه ای :

در این روش ابتدا مولفه های هر بردار را به دست می آوریم جمع این مولفه ها برابر مولفه بردار برآیند می باشد.

$$\vec{R} = \vec{a} + \vec{b}$$

$$R_x = a_x + b_x$$

$$R_y = a_y + b_y$$

$$R_z = a_z + b_z$$

$$\vec{R} = R_x \hat{i} + R_y \hat{j} + R_z \hat{k}$$

مثال 1-4 :

برایند سه بردار  $C = -2i + 2j - k$  و  $b = i - 2k$  و  $a = 2i - j + 2k$  را به دست آورید.

حل :

$$\vec{R} = (2i - j + 2k) + (-2i + 2j - k) + (i - 2k) = i + j - k$$

مثال 1-5 :

در مثال بالا عبارت  $r = 2A - B - 3C$  را به دست آورید .

$$\vec{R} = (4\hat{i} - 2\hat{j} + 4\hat{k}) - (\hat{i} - 2\hat{k}) - 2(-2\hat{i} + 2\hat{j} - \hat{k})$$

$$= (4-1+4)\hat{i} + (-2+0-4)\hat{j} + (4+2+2)\hat{k} = 7\hat{i} - 6\hat{j} + 8\hat{k}$$

مثال 1-6 :

برایند دو بردار  $B = 3i + 2j$  ,  $A = 12i + 4j$  را به دست آورید.

$$\vec{R} = (12+3)\hat{i} + (4+2)\hat{j} = 15\hat{i} + 6\hat{j}$$

$$R_x = R \cos \theta \Rightarrow 15 = 16 / r \cos \theta$$

$$\cos \theta = 16 / 15 \Rightarrow \theta = 21.5^\circ$$

$$\tan \theta = \frac{R_y}{R_x} = \frac{6}{15} = 0.4 \Rightarrow \theta = 21.5^\circ$$

مثال 1-7 :

اگر برایند دو بردار  $b = 3i + yj$ ,  $a = 12i + 4i$  با محور ox زاویه 45 درجه بسازد، y را به دست آورید.

حل :

$$\vec{R} = a + b = (12+3)\hat{i} + (4+y)\hat{j}$$

$$\vec{R} = 15\hat{i} + (4+y)\hat{j}$$

$$\tan \theta = \frac{R_y}{R_x}$$

$$\tan 45 = \frac{4+y}{15} \Rightarrow y+4 = 15$$

مثال 1-8 :

$$y = 11$$

$$\vec{R} = 15\hat{i} + 15\hat{j}$$



اگر  $A=4i$ ,  $A-B=5i-j$  باشد، بردار  $B$  را به دست آورید.

حل:

$$\vec{A} - \vec{B} = (\tau\hat{i} - \tau\hat{j}) - \vec{B} = 5\hat{i} - \hat{j}$$

$$\vec{B} = (\tau\hat{i} - \tau\hat{j}) - (5\hat{i} - \hat{j}) = -4\hat{i} - \tau\hat{j}$$

مثال 1-9:

$$|\vec{A}| + |\vec{B}| + |\vec{C}| = a$$

اندازه سه بردار  $A$  و  $B$  و  $C$  بایکدیگر برابر است. درچه شرایطی مجموع آنها صفر می گردد؟

$$\vec{A} + \vec{B} + \vec{C} = 0 \Rightarrow \vec{A} + \vec{B} = -\vec{C}$$

$$|\vec{A}|^2 + |\vec{B}|^2 + 2|\vec{A}||\vec{B}|\cos\theta = |\vec{C}|^2$$

اگر  $\theta$  زاویه بین دو بردار  $A$  و  $B$  باشد.

زاویه بین آنها 120 باشد.

مثال 1-10:

$$a^2 + a^2 + 2a^2\cos\theta = a^2$$

$$\cos\theta = -\frac{1}{2} \Rightarrow \theta = 120^\circ$$

دو بردار  $A$  و  $B$  در صفحه  $XY$  قرار دارند ومولفه های آن ها

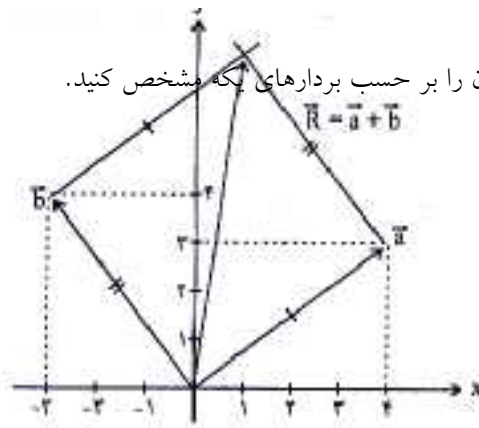
$$a_x = 4\text{cm}, a_y = 3\text{cm}, b_x = -3\text{cm}, b_y = 4\text{cm}$$

می باشند.

الف- این دو بردار را با رسم شکل نشان دهید.

ب- برایندها را در دستگاه مختصات  $XOY$  رسم کنید وآن را بر حسب بردارهای یکدیگر مشخص کنید.

ج- بزرگی برایندها چقدر است؟



شکل (1-8)

$$R_x = 4 + (-3) = 1$$

$$R_y = 3 + 4 = 7$$

$$\vec{R} = \hat{i} + 7\hat{j}$$

$$R = \sqrt{(1)^2 + (7)^2} = \sqrt{50} \text{ cm}$$

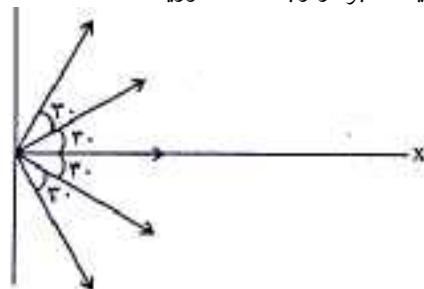
مثال 1-11:

درشکل مقابل برایندها 5 بردار را به دست آورید.

$$R_x = a + \tau a \cos 37^\circ + \tau a \cos 67^\circ = a + \tau a \frac{4}{5} + \tau a \frac{3}{5} = \tau \sqrt{2} a$$

$$R_y = 0$$

$$\vec{R} = \tau \sqrt{2} a \hat{i}$$



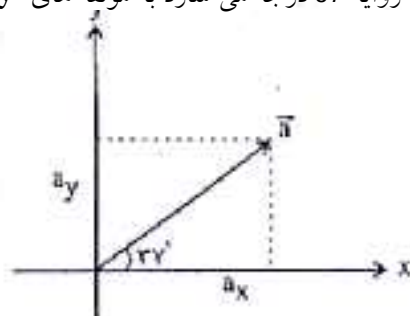
شکل

حل:

مثال 1-12:

بردار  $a$  به بزرگی 200 واحد را که با محور  $x$  زاویه 37 درجه می سازد به مولفه های  $x, y$  آن تجزیه می نمایم وبزرگی هر مولفه را

به دست آورید.



شکل (1-10)

$$a_x = a \cos 37^\circ = (200) \left(\frac{4}{5}\right) = 160$$

$$a_y = a \sin 37^\circ = (200) \left(\frac{3}{5}\right) = 120$$

مثال 1-13 :

اندازه بردارهای وزوایه‌های را که با محور X ها می سازند را به دست آورید.

$$\vec{a} = 2\hat{i} + 3\hat{j}, \quad \vec{b} = \hat{i} - 2\hat{j}, \quad \vec{c} = \hat{i} + 2\hat{j}, \quad \vec{d} = 6\hat{i} + 7\hat{j}$$

$$a = \sqrt{(2)^2 + (3)^2} = \sqrt{13} = 2/61$$

$$d = \sqrt{(6)^2 + (7)^2} = 1/22$$

$$\tan \theta = \frac{y}{x} = 1/17 \Rightarrow \theta = 49/5^\circ$$

$$c = \sqrt{(1)^2 + (2)^2} = \sqrt{17} = 4/12$$

$$\tan \theta = 2 \Rightarrow \theta = 76/0^\circ$$

ضرب یک عدد در یک بردار

اگر عددی در یک بردار ضرب شود، در تمام مولفه‌های آن ضرب می شود.

مثال 1-14 :

اگر  $m=2$  و  $a=4i+5j$  باشد حاصل  $ma$  را به دست آورید:

$$\vec{F} = m\vec{a} = (2)(4\hat{i} + 5\hat{j}) = 8\hat{i} + 10\hat{j}$$

حل :

ضرب بردارها :

بردارها را می‌توان به دو روش در یکدیگر ضرب نمود، الف) ضرب داخلی و ب) ضرب خارجی

الف) ضرب داخلی با نرده‌ای که به آن ضرب «داتیو» یا نقطه‌ای نیز گفته می‌شود.

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = ab \cos \theta$$

(1-11)

که  $a$  اندازه بردار  $\vec{a}$  و  $b$  اندازه بردار  $\vec{b}$  و  $\theta$  زاویه بین دو بردار  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  می‌باشد.

نکته، ضرب داخلی دو بردار عمود بر هم صفر است، و برعکس اگر ضرب داخلی دو بردار صفر شود

یا یکی از آن‌ها صفر است و یا بر هم عمود هستند.

نکته:

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

(1-12)

ضرب داخلی با روش مؤلفه‌ها:

دو بردار  $\vec{a} = a_x\hat{i} + a_y\hat{j} + a_z\hat{k}$  و  $\vec{b} = b_x\hat{i} + b_y\hat{j} + b_z\hat{k}$  را در نظر می‌گیریم، ضرب داخلی بین دو را

به دست می‌آوریم.

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (a_x\hat{i} + a_y\hat{j} + a_z\hat{k}) \cdot (b_x\hat{i} + b_y\hat{j} + b_z\hat{k}) = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z \quad (1-13)$$

که در آن از روابط مقابل استفاده شده است.

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

$$\hat{i} \cdot \hat{j} = \hat{i} \cdot \hat{k} = \hat{j} \cdot \hat{k} = 0 \quad (1-14)$$

مثال 1-15

ضرب داخلی دو بردار  $\vec{A} = 2\hat{i} - 3\hat{j} + 2\hat{k}$  و  $\vec{B} = \hat{i} - \hat{j} + 2\hat{k}$  را به دست آورید.

حل:

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = (2)(1) + (-2)(-1) + (2)(2) = 8$$

محاسبه زاویه بین دو بردار

از رابطه ضرب داخلی می توان استفاده نمود و زاویه بین دو بردار را به دست آورد.

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z = |A| |B| \cos \theta \quad (1-15)$$

که  $\theta$  زاویه بین دو بردار  $\vec{A}$  و  $\vec{B}$  می باشد.

$$\cos \theta = \frac{A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z}{|A| |B|} \quad (1-16)$$

مثال 1-16

$a$  را چنان تعیین کنید که زاویه بین دو بردار  $37^\circ$  شود.

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

حل:

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

$$\cos \theta = \frac{2a + 2}{\sqrt{(a)^2 + (-2)^2 + (1)^2} \sqrt{(1)^2 + (-a)^2 + (2)^2}} = \frac{2a + 2}{\sqrt{a^2 + 5} \sqrt{a^2 + 5}} = \frac{2a + 2}{a^2 + 5}$$

زاویه بین دو بردار  $37^\circ$  است، پس:

$$\cos 37^\circ = \frac{2a + 2}{a^2 + 5}$$

$$\frac{2a + 2}{a^2 + 5} = \cos 37^\circ \Rightarrow \frac{2a + 2}{a^2 + 5} - \cos 37^\circ = 0$$

$$a = 2/\cos 37^\circ \quad \text{و} \quad \frac{2}{\cos 37^\circ}$$

مثال 1-17

زاویه بین دو بردار  $\vec{A} = 2\hat{i} - 2\hat{j} + 2\hat{k}$  و  $\vec{B} = 2\hat{i} - 2\hat{j} - 2\hat{k}$  را به دست آورید.

حل:

$$|\vec{A}| = \sqrt{(2)^2 + (-2)^2 + (2)^2} = \sqrt{12} = 2/\sqrt{3}$$

$$|\vec{B}| = \sqrt{(2)^2 + (-2)^2 + (-2)^2} = \sqrt{12} = 2/\sqrt{3}$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = (2)(2) + (-2)(-2) + (2)(-2) = 4$$

$$\cos \theta = \frac{4}{12} = \frac{1}{3} \Rightarrow \theta = \cos^{-1} \left( \frac{1}{3} \right)$$

مثال 1-18:

حاصل ضرب داخلی بردارهای زیر را به دست آورید و زاویه بین آنها را محاسبه کنید؟

$$\vec{a} = 2\hat{i} + 2\hat{j}, \quad \vec{b} = \hat{i} - 2\hat{j}$$

$$\vec{a} = \hat{i}, \quad \vec{b} = -5\hat{j}$$

$$\vec{a} = 2\hat{i} + 2\hat{j} - \hat{k}, \quad \vec{b} = 2\hat{i} + \hat{j}$$

$$\vec{a} = \hat{i} - \hat{k}, \quad \vec{b} = 2\hat{i} + \hat{j}$$

$$\vec{a} = \hat{i} + \hat{j} + \hat{k}, \quad \vec{b} = -\hat{i} + 2\hat{j} + \hat{k}$$

$$\vec{a} = \hat{k}, \quad \vec{b} = \hat{i} - \hat{j} + \hat{k}$$

حل:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (\tau)(1) + (\tau)(-2) = -\delta$$

$$\cos \theta = \frac{-\delta}{\sqrt{(\tau)^2 + (\tau)^2} \sqrt{(1)^2 + (-2)^2}} = \frac{-\delta}{\sqrt{1\tau^2 + 1\tau^2} \sqrt{1+4}} = -\delta / 3\tau\sqrt{5}$$

$$\theta = 101.31^\circ$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \quad \theta = 90^\circ$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (\tau)(\tau) + (\tau)(1) + (-1)(0) = \gamma$$

$$\cos \theta = \frac{\gamma}{\sqrt{(\tau)^2 + (\tau)^2 + (-1)^2} \sqrt{(\tau)^2 + (1)^2}} = \frac{\gamma}{\sqrt{1\tau^2 + 1\tau^2 + 1} \sqrt{\tau^2 + 1}} = \gamma / 1.82\tau\sqrt{2}$$

$$\theta = 33.7^\circ$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (1)(\tau) + (0)(1) + (-1)(0) = \tau$$

$$\cos \theta = \frac{\tau}{\sqrt{(1)^2 + (-1)^2} \sqrt{(\tau)^2 + (1)^2}} = \frac{\tau}{\sqrt{2} \sqrt{\tau^2 + 1}} = \tau / 2\tau\sqrt{2}$$

$$\theta = 50.7^\circ$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (1)(-1) + (1)(\tau) + (1)(1) = \tau$$

$$\cos \theta = \frac{\tau}{\sqrt{1} \cdot \sqrt{1}} = \tau / \tau\sqrt{2}$$

$$\theta = 61.4^\circ$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (0)(1) + (0)(1) + (1)(1) = 1$$

$$\cos \theta = \frac{1}{\sqrt{1} \sqrt{1}} = 1 / \sqrt{2}$$

$$\theta = 54.7^\circ$$

شرط موازی بودن و تعامد دو بردار :

هرگاه دو بردار  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  موازی باشند ، این رابطه برقرار است .

$$\frac{a_x}{b_x} = \frac{a_y}{b_y} = \frac{a_z}{b_z}$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$$

و هرگاه دو بردار  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  عمود باشند

مثال 1-19 :

$$\vec{a} = -2\vec{i} + \tau\vec{j} + (m+\tau)\vec{k} \quad , \quad \vec{b} = -\vec{i} + \vec{j} + \tau\vec{k}$$

$m$  را طوری تعیین کنید که دو بردار :

الف بر هم عمود باشند:

ب- با هم موازی باشند.

حل :

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (-2)(-1) + (\tau)(1) + (m+\tau)(\tau) = \lambda + \tau m$$

الف- شرط عمود بودن این است که:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = 0 \Rightarrow \lambda + \tau m = 0 \Rightarrow m = -\lambda / \tau$$

ب- شرط موازی بودن این است که :

$$\frac{a_x}{b_x} = \frac{a_y}{b_y} = \frac{a_z}{b_z}$$

$$\frac{(-2)}{(-1)} = \frac{(\tau)}{(1)} = \frac{(m+\tau)}{\tau} \Rightarrow m + \tau = \tau$$

$$m = 0$$

$$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$$

ضرب خارجی برداری دو بردار

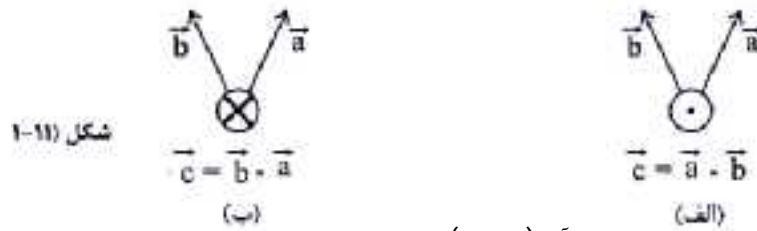
حاصل ضرب خارجی دو بردار  $\vec{a}, \vec{b}$  برداری است مانند  $\vec{c}$  به طوری که:

$$|\vec{c}| = |\vec{a} \times \vec{b}| = ab \sin \theta$$

مقدار بردار C از این رابطه به دست می آید:

که  $\theta$  زاویه بین دو بردار می باشد.

جهت حاصل ضرب از قاعده دست راست به دست می آید. اگر انگشتان دست راست را در حالت کشیده در امتداد بردار اول قرار دهیم به طوری که بتوان آنها را به طرف بردار دوم خم کرد، انگشت شست راست عمود بر صفحه دو بردار جهت حاصل ضرب را نشان می دهد.



علامت جهت عمود بر صفحه به طرف بیرون آن (برونسو) و علامت جهت عمود بر صفحه به طرف داخل (درونسو) می باشد.

نکته:

از رابطه 1-18 مشخص است که حاصل ضرب خارجی دو بردار هم راستا صفر است.

$$i \times i = 0 \quad j \times j = 0 \quad k \times k = 0$$

حاصل ضرب دو بردار به روش مولفه ای :

حاصل ضرب خارجی دو بردار  $b = b_x i + b_y j + b_z k$  و  $a = a_x i + a_y j + a_y k$  با این روش به دست می آید.

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix}$$

مثال 1-20 :

حاصل ضرب برداری دو بردار  $b = i + 2j - k$  و  $a = 3i - 2j + k$  را به دست آورید.

حل :

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 3 & -2 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \end{vmatrix} = \hat{i}(-2-1) - \hat{j}(-3-1) + \hat{k}(6+2) = -3\hat{i} + 4\hat{j} + 8\hat{k}$$

مثال 1-21 :

برای دو بردار  $a$  و  $b$  داریم :

$$\vec{a} \times \vec{b} = \vec{c}$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = d \Rightarrow abc \cos \theta = d$$

حل :

$$\vec{a} \times \vec{b} = \vec{c} \Rightarrow abc \sin \theta = c$$

دو رابطه را بر یکدیگر تقسیم می کنیم :

$$\frac{abc \sin \theta}{abc \cos \theta} = \frac{c}{d} \Rightarrow \sqrt{r} \Rightarrow \tan \theta = \sqrt{r}$$

$$\theta = \phi^\circ$$

مثال 1-23 :

اگر  $a = 4i + 3j$  و  $b = -3i + 4j$  باشد :

الف -  $a \times b$

ب -  $a \cdot b$  را به دست آورید.

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 4 & 3 & 0 \\ -3 & 4 & 0 \end{vmatrix} = \hat{k}(16+9) = 25\hat{k}$$

حل :

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = (-3)(4) + (4)(3) = 0$$

دو بردار عمود بر هم هستند.

مثال 1-24 :

دو بردار  $\mathbf{a}=2\mathbf{i}+3\mathbf{j}$  و  $\mathbf{b}=\mathbf{i}-\mathbf{j}$  را در نظر بگیرید. حاصل عبارت های الف)  $\mathbf{c}=\mathbf{a}+\mathbf{b}$  ب)  $\mathbf{d}=\mathbf{a}-\mathbf{b}$  ج) [ زاویه بین بردارهای  $(\mathbf{a}, \mathbf{b})$  و  $(\mathbf{c}, \mathbf{d})$ ، زاویه بین بردار  $\mathbf{d}$  و محور  $x$  ها،  $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$ ، و  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$  را بدست آورید.

$$\mathbf{c} = (\tau+1)\hat{i} + (\tau-1)\hat{j} = \tau\hat{i} + \tau\hat{j}$$

$$\mathbf{d} = (\tau-1)\hat{i} + (\tau+1)\hat{j} = \hat{i} + \tau\hat{j}$$

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = (\tau)(1) + (\tau)(-1) = -1$$

$$\cos \theta = \frac{-1}{\sqrt{(\tau+1)^2} \sqrt{\tau}} = \frac{-1}{\sqrt{\tau^2}} = -1/\tau$$

$$\tan \theta = \frac{\tau}{1} = \tau$$

$$\theta = \tau^\circ$$

۱۴۰

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \tau & \tau & 0 \\ 1 & -1 & 0 \end{vmatrix} = \hat{k}(-\tau - \tau) = -2\tau\hat{k}$$