

(المتجهات | Vectors)

3.1 الكميات المتجهة والعددية

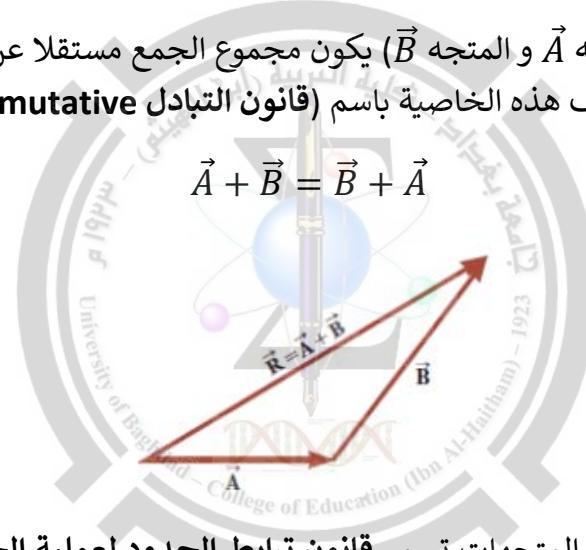
- تحدد **الكمية العددية Scalar Quantity** بالكامل بقيمة منفردة مع وحدة مناسبة ولا يكون لها اتجاه.
- والأمثلة على الكميات العددية هي درجة الحرارة، والحجم، والكتلة، والانطلاق، والזמן.
- تحدد **الكمية المتجهة Vector Quantity** بالكامل برقم مع وحدة مناسبة بالإضافة إلى اتجاه.
- ومن الأمثلة على الكمية المتجهة هي الازاحة والسرعة.

3.2 بعض خصائص المتجهات

Adding Vectors

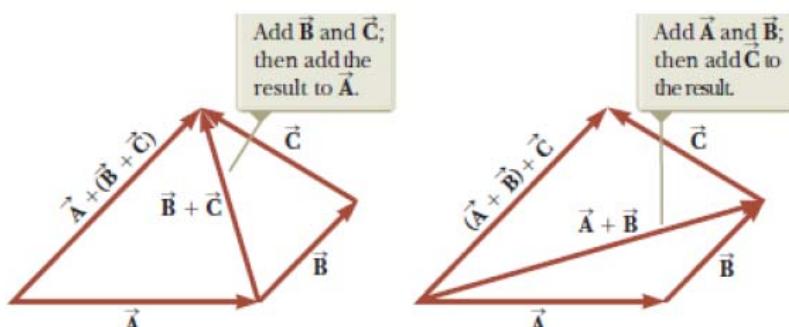
عند جمع المتجهين (المتجه \vec{A} والمتجه \vec{B}) يكون مجموع الجمع مستقلاً عن ترتيب مكان المتجهات بالنسبة لإشارة الجمع. تُعرف هذه الخاصية باسم (قانون التبادل Commutative لعملية الجمع):

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



وهناك خاصية أخرى لجمع المتجهات تسمى قانون ترابط الحدود لعملية الجمع :Associative

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



- تمتلك الكمية المتجهة كلاً من المقدار والاتجاه، كما أنها تخضع لقوانين جمع المتجهات.

الإشارة السالبة للمتجه

يعرف سالب المتجه \vec{A} بأنه المتجه الذي عند جمعه مع المتجه \vec{A} يعطي مجموع يساوي صفر. هذا يعني،

$$\vec{A} + (-\vec{A}) = (-\vec{A}) + \vec{A} = 0$$

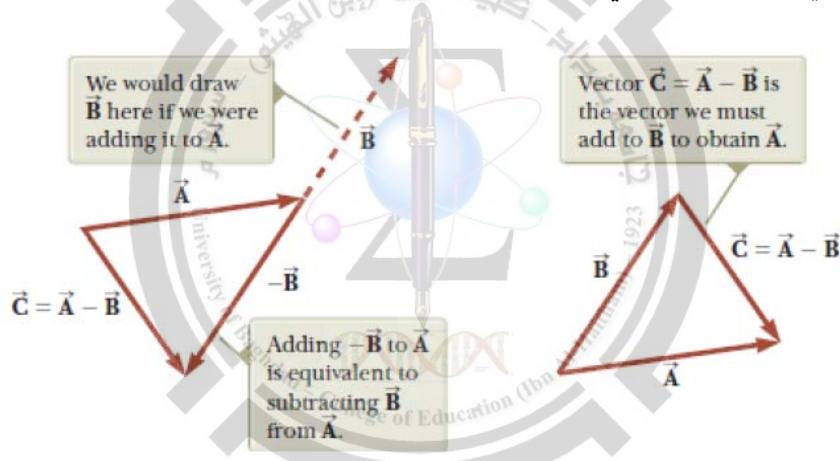
أي ان المتجهات \vec{A} و $(-\vec{A})$ لها نفس المقدار لكن تتجه في اتجاهين متعاكسين.

طرح المتجهات

ان عملية طرح المتجهات تستخدم تعريف الإشارة السالبة للمتجه. حيث نعرف العملية $(\vec{A} - \vec{B})$ وكان المتجه $(-\vec{B})$ يجمع مع المتجه (\vec{A}) كما يلي:

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

يوضح الشكل الآتي الإنشاء الهندسي لطرح متجهين بهذه الطريقة:

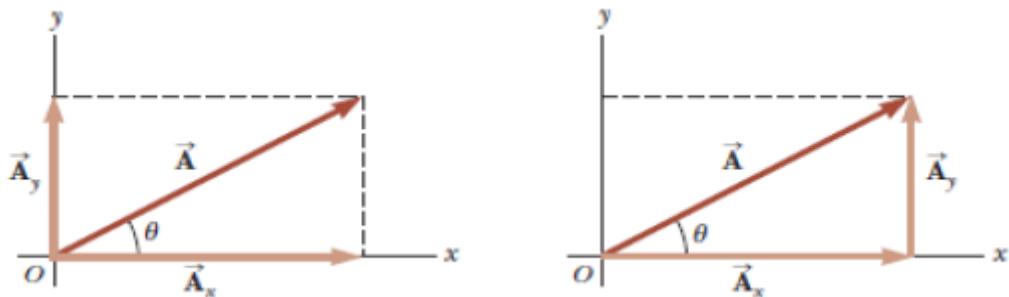


3.3 مركبات المتجه ومتجاهات الوحدة Components of a Vector and Unit Vectors

مركبات المتجه Components of a Vector

يمكن وصف أي متجه بالكامل بوساطة مركباته.

نأخذ بنظر الاعتبار المتجه \vec{A} يكون في المستوى (xy) ويصنع زاوية (θ) مع المحور x الموجب كما هو مبين في الشكل أدناه.



يمكن التعبير عن هذا المتجه على أنه مجموع مركبة المتجه الموازية للمحور - x وهي (\vec{A}_x)، و المركبة (\vec{A}_y) التي توازي المحور - y .

$$\vec{A} = \vec{A}_x + \vec{A}_y$$

من الشكل اعلاه وتعريف الجيب وجيب-تمام، نرى بان

$$\cos \theta = \frac{A_x}{A} \rightarrow A_x = A \cos \theta$$

$$\sin \theta = \frac{A_y}{A} \rightarrow A_y = A \sin \theta$$

يرتبط كل من مقدار واتجاه المتجه (\vec{A}) بمركباته من خلال المعادلات الاتية:

مقدار المتجه \vec{A}

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

اتجاه المتجه \vec{A}

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{A_y}{A_x} \right)$$

متجهات الوحدة Unit Vectors

متجه الوحدة **Unit Vector** (متجه بدون أبعاد مقداره واحد بالضبط، ويستخدم لتحديد اتجاه معين).

سنستخدم الرموز على التوالي (\hat{i} و \hat{j} و \hat{k}) لتمثيل متجهات الوحدة التي تشير إلى الاتجاهات الموجبة للمحاور (x و y و z).

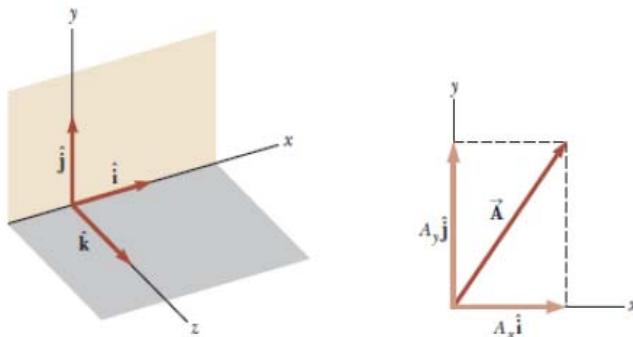
ان مقدار كل وحدة متجه تساوي واحد (1)؛ هذا يعني ان القيمة المطلقة لها تساوي واحد.

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

$$\vec{A}_x = \hat{i}A_x , \quad \vec{A}_y = \hat{j}A_y$$

لذلك، يكتب المتجه \vec{A} بدلالة متجه الوحدة كما يلي:

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



- خذ بنظر الاعتبار نقطة تقع في المستوى xy في الإحداثيات الكارتيزية (x, y) كما في الشكل أدناه.



يمكن تحديد النقطة بواسطة متجه الموضع (\vec{r}) الذي يكتب بدلالة متجه الوحدة كما يلي:

$$\vec{r} = x \hat{i} + y \hat{j}$$

- ان محصلة المتجه $\vec{A} = (A_x \hat{i} + A_y \hat{j})$ الناتج عن جمع متغيرين (\hat{j}) و $\vec{R} = \vec{R}_x + \vec{R}_y = R_x \hat{i} + R_y \hat{j}$ تعطى $\vec{B} = (B_x \hat{i} + B_y \hat{j})$

$$\vec{R} = (A_x \hat{i} + A_y \hat{j}) + (B_x \hat{i} + B_y \hat{j})$$

$$\vec{R} = (A_x + B_x) \hat{i} + (A_y + B_y) \hat{j}$$

لكون ان $\vec{R} = R_x \hat{i} + R_y \hat{j}$ نجد بمقارنة ذلك مع المعادلتين اعلاه أن قيم مركبات المتجه هي:

$$R_x = A_x + B_x \quad , \quad R_y = A_y + B_y$$

لذلك قيمة المتجه \vec{R} يحصل عليهما من مركباته باستخدام العلاقة الآتية:

$$R = \sqrt{R_x^2 + R_y^2} = \sqrt{(A_x + B_x)^2 + (A_y + B_y)^2}$$

ويعطى اتجاهه بالنسبة إلى الزاوية التي يصنعها مع المحور - x

$$\tan \theta = \frac{R_y}{R_x} = \frac{A_y + B_y}{A_x + B_x}$$

$$\therefore \theta = \tan^{-1} \left(\frac{A_y + B_y}{A_x + B_x} \right)$$

إذا كان كلا من المتجهان \vec{A} و \vec{B} يحتويان على ثلاثة مركبات باتجاه المحاور (x و y و z) ، فيمكن التعبير عنهما في الشكل الآتي:

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

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

- ان جمع المتجهين \vec{A} و \vec{B} يعطى بدلالة مركباته كما يلي:

$$\vec{R} = (\hat{i}A_x + \hat{j}A_y + \hat{k}A_z) + (\hat{i}B_x + \hat{j}B_y + \hat{k}B_z)$$

$$\vec{R} = (A_x + B_x)\hat{i} + (A_y + B_y)\hat{j} + (A_z + B_z)\hat{k}$$

مثال (3.1): جد مجموع متجهي الإزاحة $\vec{R} = \vec{A} + \vec{B}$ الواقعان في المستوى xy .

الحل: تعطى محصلة المتجه الناتج عن الجمع الاتجاهي

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

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

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

$$\vec{R} = 4\hat{i} - 2\hat{j}$$

لذلك مركبات المتجه \vec{R} الناتج هي $R_y = -2$ m و $R_x = 4$ m

ومقدار المتجه \vec{R} يعطى بـ

$$R = \sqrt{R_x^2 + R_y^2} = \sqrt{(4)^2 + (-2)^2} = \sqrt{20} = 4.5 \text{ m}$$

واتجاه المتجه \vec{R} يعطى بـ

$$\tan \theta = \frac{R_y}{R_x} = \frac{-2}{4} = -0.5$$

$$\therefore \theta = \tan^{-1}(-0.5) = -27^\circ$$

هذه الإجابة تكون صحيحة إذا فسرت على أنها 27° في اتجاه عقارب الساعة من المحور x .

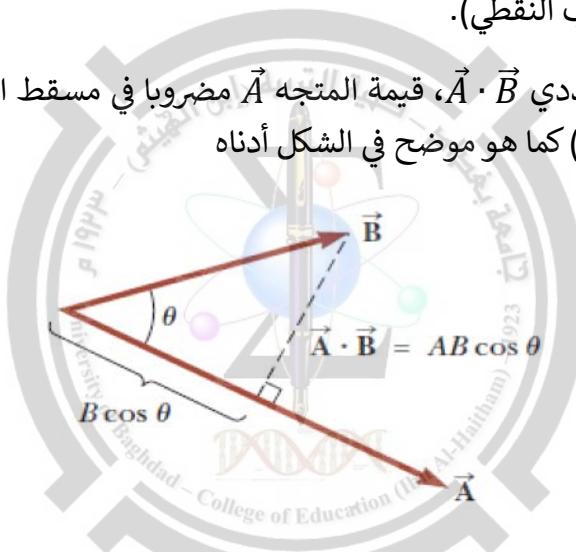
3.4 الضرب العددي

يُعرف الضرب العددي لأي متجهين \vec{A} و \vec{B} بأنه (كمية عددية تساوي ناتج ضرب مقداريهما مع جيب تمام الزاوية θ التي بينهما):

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

يكتب الضرب العددي للمتجهين \vec{A} و \vec{B} بالشكل $\vec{A} \cdot \vec{B}$ (و بسبب وضع رمز النقطة ، غالباً ما يطلق على الضرب العددي بالضرب النقطي).

- يساوي الضرب العددي $\vec{A} \cdot \vec{B}$ ، قيمة المتجه \vec{A} مضروباً في مسقط المتجه \vec{B} على المتجه \vec{A} أي أن $(B \cos \theta)$ كما هو موضح في الشكل أدناه



خصائص الضرب العددي

1. يكون الضرب العددي تبديلياً :Commutative

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

2. يخضع الضرب العددي لقانون التوزيع Distributive للضرب:

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

3. إذا كان المتجه \vec{A} عمودياً على المتجه \vec{B} (أي ان الزاوية بينهما تساوي 90°) فإن الضرب العددي بينهما يساوي 0

4. إذا كان المتجه \vec{A} موازياً للمتجه \vec{B} بنفس الاتجاه (أي ان الزاوية بينهما تساوي 0°) فإن الضرب العددي بينهما يعطى بـ

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

5. إذا كان المتجه \vec{A} موازياً للمتجه \vec{B} ولكنها متعاكسي الاتجاه (أي ان الزاوية بينهما تساوي 180°) فإن الضرب العددي بينهما يعطى بـ

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

6. يكون الضرب العددي لمتجهين \vec{A} و \vec{B} سالب الإشارة عندما تكون الزاوية بينهما فيما بين $(90^\circ \leq \theta < 180^\circ)$

7. ان الضرب العددي بين متجهات الوحدة بنفس الاتجاه يساوي واحد أي ان

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

8. ان الضرب العددي بين متجهات الوحدة باتجاهات متعامدة يساوي صفر

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

9. عرفنا سابقاً بأنه يمكن التعبير عن متجهين \vec{A} و \vec{B} بشكل متوجه الوحدة على النحو الآتي:

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

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

لذلك يكون

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

وان

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

مثال (3.2): اذا كان المتجهات $\vec{A} = 2\hat{i} + 3\hat{j}$ و $\vec{B} = -\hat{i} + 2\hat{j}$

(A) جد الضرب العددي بينهما. (B) أوجد الزاوية (θ) بينهما.

الحل: (A)

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = (2\hat{i} + 3\hat{j}) \cdot (-\hat{i} + 2\hat{j}) = -2 + 6 = 4$$

(B) لإيجاد الزاوية نطبق العلاقة $\vec{A} \cdot \vec{B} = AB \cos \theta$. لذلك علينا إيجاد قيمة كل من المتجهين \vec{A} و \vec{B} حيث ان قيمة $\vec{A} \cdot \vec{B}$ قد حسبت في الفرع (A).

$$A = \sqrt{A_x^2 + A_y^2} = \sqrt{(2)^2 + (3)^2} = \sqrt{13}$$

$$B = \sqrt{B_x^2 + B_y^2} = \sqrt{(-1)^2 + (2)^2} = \sqrt{5}$$

بترتيب العلاقة $\vec{A} \cdot \vec{B} = AB \cos \theta$ للحصول على الزاوية يكون لدينا

$$\cos \theta = \frac{\vec{A} \cdot \vec{B}}{AB} = \frac{4}{(\sqrt{13})(\sqrt{5})} = \frac{4}{\sqrt{65}}$$

$$\therefore \theta = \cos^{-1} \left(\frac{4}{\sqrt{65}} \right) = 60.3^\circ$$

3.5 الضرب الاتجاهي Vector Product

يعرف الضرب الاتجاهي $\vec{A} \times \vec{B}$ لأي متجهين \vec{A} و \vec{B} ، بأنه المتجه الثالث \vec{C} ، الذي له قيمة $A B \sin \theta$ ، حيث ان $C = A B \sin \theta$

- ويسمى الضرب الاتجاهي أيضاً **Cross Product**

Properties of the vector product خصائص الضرب الاتجاهي

1. ان الضرب الاتجاهي ليس تبديليا (أي ان $\vec{A} \times \vec{B} = -\vec{B} \times \vec{A}$) لذلك ، إذا قمنا بتغيير ترتيب المتجهات في الضرب الاتجاهي ، فيجب علينا تغيير الاشارة.

2. إذا كان المتجه \vec{A} موازياً للمتجه \vec{B} (أي ان الزاوية بينهما تساوي 0° أو 180°) فان الضرب الاتجاهي بينهما يعطى بـ $\vec{A} \cdot \vec{A} = A B \sin \theta = 0$ وان $\vec{A} \times \vec{B} = A B \sin \theta = 0$

3. إذا كان المتجه \vec{A} عمودياً على المتجه \vec{B} (أي ان الزاوية بينهما تساوي 90°) فان الضرب الاتجاهي بينهما يعطي $|\vec{A} \times \vec{B}| = AB$

4. يخضع الضرب الاتجاهي لقانون التوزيع Distributive

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

5. ان مشتقة الضرب الاتجاهي بالنسبة الى بعض المتغيرات مثل (t) تكون

$$\frac{d}{dt}(\vec{A} \times \vec{B}) = \frac{d\vec{A}}{dt} \times \vec{B} + \vec{A} \times \frac{d\vec{B}}{dt}$$

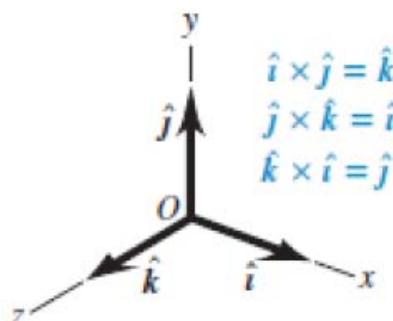
6. ان الضرب الاتجاهي بين متجهات الوحدة (\hat{i} و \hat{j} و \hat{k}) يخضع للقواعد الآتية:

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

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

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

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



يمكن التعبير عن الضرب الاتجاهي لأي متجهين $\vec{A} = \hat{i}A_x + \hat{j}A_y + \hat{k}A_z$ و $\vec{B} = \hat{i}B_x + \hat{j}B_y + \hat{k}B_z$ بشكل المحددة determinant الآتية:

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

مثال (3.3): إذا كان المتجهان \hat{j} في المستوى xy . جد $\vec{A} \times \vec{B}$ ، أيضا تتحقق من العلاقة $\vec{A} \times \vec{B} = -\vec{B} \times \vec{A}$

الحل: نستعمل المحددة السابقة

$$\begin{aligned}\vec{A} \times \vec{B} &= \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 2 & 3 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \end{vmatrix} = \hat{i} \begin{vmatrix} 3 & 0 \\ 2 & 0 \end{vmatrix} + \hat{j} \begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 0 & -1 \end{vmatrix} + \hat{k} \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} \\ &= \hat{i}(0 - 0) + \hat{j}(0 - 0) + \hat{k}[(2)(2) - (3)(-1)] = 7\hat{k}\end{aligned}$$

للحقيق من العلاقة $\vec{A} \times \vec{B} = -\vec{B} \times \vec{A}$ نستعمل نفس الطريقة كما يلي:

$$\begin{aligned}\vec{B} \times \vec{A} &= \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ -1 & 2 & 0 \\ 2 & 3 & 0 \end{vmatrix} = \hat{i} \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 0 \end{vmatrix} + \hat{j} \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} + \hat{k} \begin{vmatrix} -1 & 2 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} \\ &= \hat{i}(0 - 0) + \hat{j}(0 - 0) + \hat{k}[(-1)(3) - (2)(2)] = -7\hat{k}\end{aligned}$$

لذلك العلاقة صحيحة.

مثال (3.4): مقدار المتجه \vec{A} يساوي (6) وحدات ويقع في اتجاه المحور $-x$ الموجب. ومقدار المتجه \vec{B} يساوي (4) وحدات ويقع في مستوى xy ، صانعا زاوية مقدارها 30° مع المحور $-x$. جد $\vec{A} \times \vec{B}$

الحل: يمكن كتابة المتجهان كما يلي

$$\vec{A} = 6\hat{i} + 0\hat{j} + 0\hat{k}$$

$$\vec{B} = (4 \cos 30^\circ)\hat{i} + (4 \sin 30^\circ)\hat{j} + 0\hat{k}$$

$$\vec{B} = \left(4 \times \frac{\sqrt{3}}{2}\right)\hat{i} + \left(4 \times \frac{1}{2}\right)\hat{j} + 0\hat{k}$$

$$\vec{B} = 2\sqrt{3}\hat{i} + 2\hat{j} + 0\hat{k}$$

$$\begin{aligned}\vec{A} \times \vec{B} &= \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 6 & 0 & 0 \\ 2\sqrt{3} & 2 & 0 \end{vmatrix} = \hat{i} \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 0 \end{vmatrix} + \hat{j} \begin{vmatrix} 0 & 6 \\ 0 & 2\sqrt{3} \end{vmatrix} + \hat{k} \begin{vmatrix} 6 & 0 \\ 2\sqrt{3} & 2 \end{vmatrix} \\ &= \hat{i}(0 - 0) + \hat{j}(0 - 0) + \hat{k}[(6)(2) - (0)(2\sqrt{3})] = 12\hat{k}\end{aligned}$$

