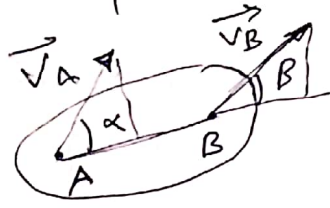


(4)

نظريه: مستطرتي نقطتين على المستقيم الواصل بينهما

متساويتان



$$v_A \cos \alpha = v_B \cos \beta$$

البرهان: نعتبر A قطبياً

$$\vec{v}_B = \vec{v}_A + \vec{v}_{B/A}$$

نقطتين المستقيم AB الواصل بينهما مع الأختار بعين الاعتبار
 $v_{B/A} \perp AB$ دوماً:

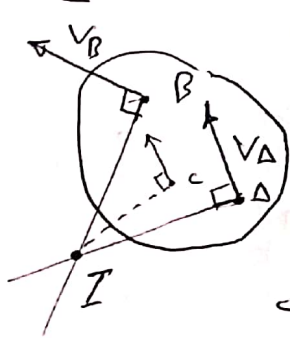
$$v_A \cos \alpha = v_B \cos \beta + 0$$

في حال معرفة سرعة نقطة ومكانها ومكاناً ومكاناً ومكاناً - النقطة
الآنك يمكن بهذه العلاقة إيجاد قيمة السرعة

$$v_B = \frac{v_A \cos \alpha}{\cos \beta}$$

المركز الآلي للسرعة:

تعريف هو نقطة من الجسم تقع داخله أو في مسوويه
معتاداً تسمى السرعة في اللحظه المكونه من روي روي



I هو المركز الآلي للسرعة
السرعة لكل نقاط الجسم تدور
حول

أي تتحول الحركة الاستوييه الى

حركة دورانيه صرفه حول المركز الآلي لبره زاريه ω

عنه نذ:

$$v_B = \omega \cdot \overline{IB} \quad v_B \perp \overline{IB}$$

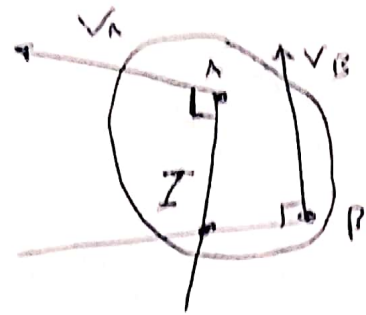
$$v_A = \omega \cdot \overline{IA} \quad v_A \perp \overline{IA}$$

$$v_C = \omega \cdot \overline{IC}$$

$$\omega = \frac{v_B}{\overline{IB}} = \frac{v_A}{\overline{IA}} = \frac{v_C}{\overline{IC}}$$

5

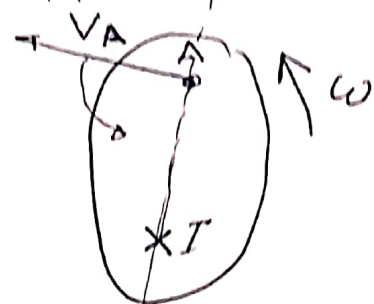
طرق تحديد المركز الأبي للسرعة هندسياً:



1- إذا علم منحنى سرعتي نقطتين

عندهن تقع عمودتان منحنى السرعة
الاركان عند منحنى السرعة الثابتة
تقاطع التقاطع تحديد المركز الأبي

2- إذا علم منحنى دقيبة سرعة تقاطع والسرعة الزاوية ω



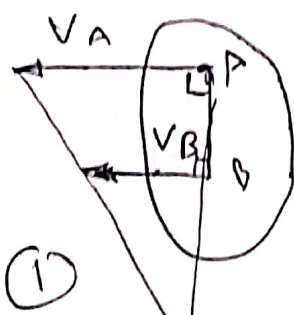
للجسر يمكن تحديد المركز الأبي

المركز الأبي يقع على العمود المماس من

A لتحديد موقعه

$$v_A = \omega \cdot AI \Rightarrow AI = \frac{v_A}{\omega}$$

3- في حال سرعتي النقطتين متوازيتين وعموديتين على الخط المماس
الواصل بينهما



1- $v_A > v_B$

2- $v_A = v_B$

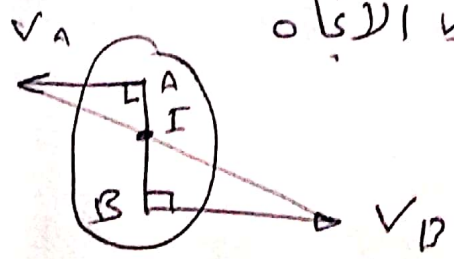
المركز الأبي يقع على اللازانيا

وعنده $\omega = \frac{v_A}{\infty} \rightarrow 0$

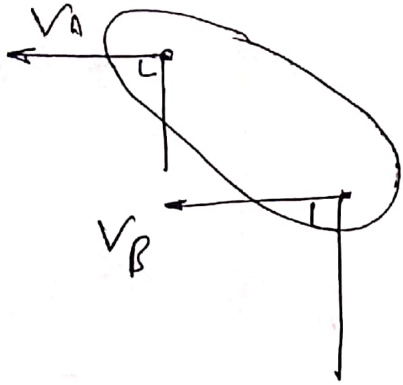
$\omega = 0$

المركز انشعابي محطه وكل تقاطع الجسر لا تقس السرعة

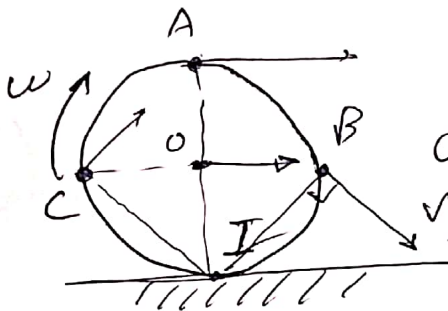
3- السرعتين متساويتين في الاتجاه



٤- شذائيتين وليستا عاصوديتين عازا الكتيف الواصل
بيزنا



مركبة اسخايه كطيه
والركب الاولي يقع على الاسخايه
 $\omega = 0$



٥- حالة الشدع :

الركب الاولي هو نقطه التماس
بين الدوالي والارض
 $v_I = 0$

$$\begin{cases} v_O = \omega R \\ v_A = 2\omega R \end{cases} \quad \begin{cases} v_B = \omega \cdot \overline{IB} = \omega R\sqrt{2} \\ v_C = \omega \overline{IC} = \omega R\sqrt{2} \end{cases}$$

يستقا من الكركب الاولي للسكوطي كيدي مرتبة اي
جميع من الجسم .

بعد كيدي الكركب الاولي نظر بين اي نقطه من

الجسم والركب الاولي وتقوم بحركه للاياد مرتبة
تقوم بعزب هذه المسافة بالركب الاولي فتعمل

على مركزها فتكون كما موديم من الكتيف الواصل
بين الكركب الاولي والنقطه

$$v_C \perp \overline{IC} \quad v_C = \overline{IC} \cdot \omega$$