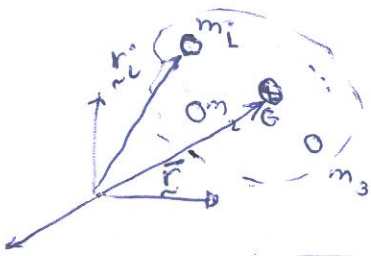


# سیستم ذرات



$$\sum_{i=1}^n m_i \vec{r}_i = m \vec{r}_G$$

موقعیت مرکز جرم

$$\left[ \sum \vec{F}_i + \sum \vec{F}^0 = \sum m_i \ddot{\vec{r}}_i = m \ddot{\vec{r}}_G \right] \quad \left[ \sum \vec{F}_i = \vec{P} \right]$$

برای ذرات خارجی وارد بر n ذره

برای ذرات داخلی دایره صاف

تغییر در زمان لحظه

(همی اگر مکان مرکز جرم هم در

حرکت عمود کند، رابطه بالا برای مرکز جرم (در حرکت صاف) درست

مجموع انرژی مکانی سیستم در لحظه 1

$$\left[ (T_1 + V_1) + U_{1-2}^{N.C} = (T_2 + V_2) \right]$$

مجموع انرژی در لحظه 2

کار نیروها است

فاصله 1 و 2 بر روی سطح



$$T = \sum_{i=1}^n \frac{1}{2} m_i v_i^2, \quad V = \sum_{i=1}^n (V_e + V_o)$$

انرژی پتانسیل داخلی و انرژی پتانسیل خارجی

$$\left[ P = \sum m_i \vec{v}_i = m \vec{v}_G \right]$$

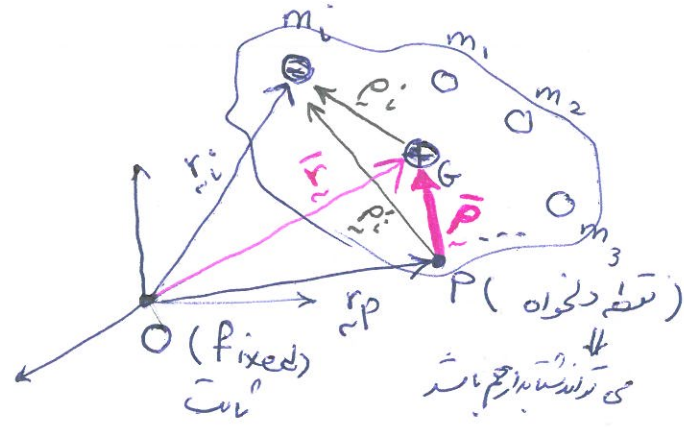
سرعت مرکز جرم

$$\left[ T \neq \frac{1}{2} m v_G^2 \right]$$

موسومدم لوبه ايس درستم ذرات :

به شکل قابل به تفکیر کند :

بردارها زیر را داریم که می خواهیم



روابط حرکت به موسومدم لوبه ايس درستم ذرات :

بر حسب آن ها این کنیم :

1) بردار مکان جسم نسبت به نقطه ثابت  $O$  :  $\vec{r}_i$  / 2) بردار مکان مرکز جرم نسبت به نقطه ثابت  $O$  :  $\vec{r}_G$

3) بردار موقعیت نسبی  $m_i$  نسبت به مرکز جرم  $G$  :  $\vec{\rho}_i$   $\Rightarrow$   $\vec{r}_i = \vec{r}_G + \vec{\rho}_i$

4) برداری مرکز جرم نسبت به نقطه دنگواه  $P$  (و البته نسبت به  $G$  هم می شود) :  $\vec{r}_{GP}$   $\Rightarrow$   $\vec{r}_{GP} + \vec{r}_G = \vec{r}_P$

5) برداری ذره  $m_i$  نسبت به نقطه دنگواه  $P$  :  $\vec{r}_{iP}$   $\Rightarrow$   $\vec{r}_i = \vec{r}_{iP} + \vec{r}_P$

لکه (شاید آیم شاه 3 است که در این وضعیت نسبی ذرات نسبت به مرکز جرم نوشته شد؛ با این تفاوت که در این وضعیت بردارها نسبی نسبت به نقطه دنگواه  $P$  نوشته می شوند)

به کار ببریم تعریف بالا، برای موسومدم لوبه ايس درستم ذرات به روابط

نوشته شده می رسم :

1)  $\boxed{\sum \vec{M}_O = \dot{H}_O}$  → جمع بردار  $\vec{M}_O$  نسبت به نام سردرخی دارد بر سیستم  
 حول هر نقطه ثابت  $O$  برابری با  $\dot{H}_O$  دارد  
نقطه ثابت

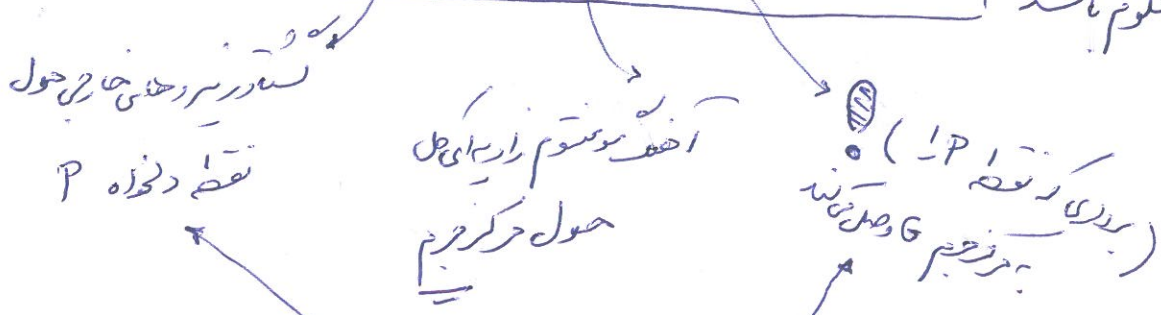
تغییرات مومنتوم زاویه ای در سیستم هر حول آن نقطه ثابت.  

$$\left[ \dot{H}_O = \sum_{i=1}^n (\vec{r}_i \times m_i \cdot \vec{v}_i) \right]$$
  
 (سرعت مطلق ذره نام)

2)  $\boxed{\sum \vec{M}_G = \dot{H}_G}$  → این معادله نیز همیشه درست است؛ به عبارتی برابری  
 حول مرکز جرم برابر است با  $\dot{H}_G$  تغییرات  
مرکز جرم سیستم در هر لحظه

مومنتوم زاویه ای حول مرکز جرم  $G$  [طبیعیاً در محاسبه  $H$  و  $M$ ، بردار مکان از مرکز جرم  $G$  ذره نام  
 (رصد می شود)  $\vec{r}_i$  - مطلق مرکز جرم  $G$  است

3)  $\boxed{\sum \vec{M}_P = \dot{H}_G + \vec{p} \times m \vec{a}}$  رابطه حول نقطه دلخواه  $P$  وقتی که  
مکان مرکز جرم معلوم باشد



4)  $\boxed{\sum \vec{M}_P = (\dot{H}_P)_{rel} + \vec{p} \times m \vec{a}_P}$  رابطه حول نقطه دلخواه  $P$  وقتی که  
مکان نقطه  $P$  معلوم باشد

سرعت نسبی  $\dot{H}_P$  در جهت  $\vec{a}_P$  نام نسبت به  $P$   $\sum \vec{r}_i' \times m_i \dot{\vec{r}}_i'$   $\vec{p}$  - مطلق نقطه  $P$   $\vec{a}_P$  - مطلق نقطه  $P$

روابط (1) تا (4) همواره برقرارند و بنابراین معنوی هستند، مناسبترین رابطه را

رابطه را جهت حل مسائل زینبند سیستمی ارتدات (در هر صورت، جهت بررسی

سبب احیای صلب در آینده) اتخاذ نمایند.

رابطه (4) تحت شرایطی به رابطه ساده زیر تبدیل می شود:

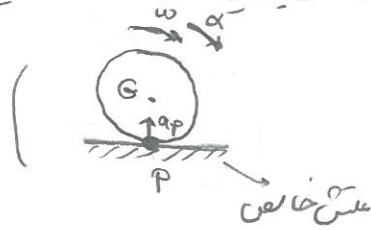
$$\sum_{\tilde{p}} M_p = (H_p)_{rel}$$

نقطه P دارای شتاب صفر باشد؛ عبارته  
 اگر سازه باشد یا حرکت متفاوت با سرعت ثابت داشته باشد. مجدداً رابطه‌های  
 انحرافی از این گونه اند

نقطه P همان مرکز جرم باشد  
 (مطلقاً)

$$\vec{p} \parallel \vec{a}_p$$

بردار اتصال دهنده نقطه P و مرکز جرم همان شتاب مطلق نقطه  
 ارتداتی P باشد (مثل شتاب نقطه تماس یا این صورت خاص)



دایره بر روی زمین

غلتش خالص