

method ② :-

تحيل القوة (5 kN) إلى مركبة على الجسم

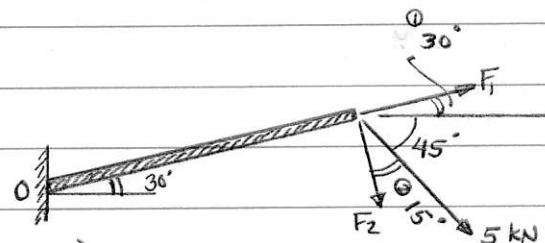
والتي تؤثر على الجسم

بعد تحويل القوة (5 kN) إلى مركبة  $F_1$  و  $F_2$ 

وتحديد الزوايا ، حيث يأن :

$$F_2 = 5 \cos 15^\circ \quad \text{arm} = 3 \text{m}$$

$$F_1 = 5 \sin 15^\circ \quad \text{arm} = 0 \text{m}$$



$$\therefore M@O = (5 \cos 15^\circ)(3) = 14.49 \text{ N.m}$$

method ③ :-

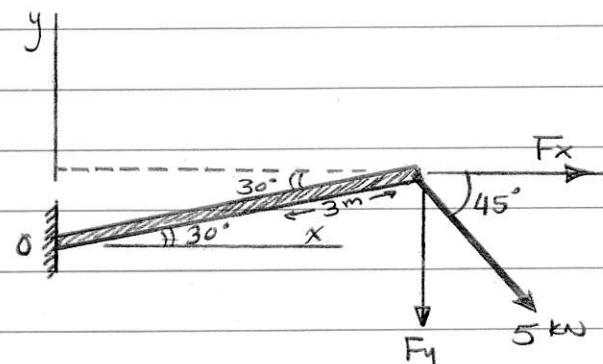
تحيل القوة (5 kN) إلى محوري X و Y

ونهش إيجاد ذراع كل قوة  $F_x$  أو  $F_y$ 

$$\therefore F_x = (5 \cos 45^\circ)$$

ذراع القوة  $F_x$  هو الصانع المقابل للزاوية  $30^\circ$   
في المثلث ذو الوتر (3m) [المثلث صفة الجسم]

$$\therefore \text{arm} = 3 \sin 30^\circ$$



$$\text{and } F_y = (5 \sin 45^\circ)$$

ذراع القوة  $F_y$  هو الصانع الم相伴 لزاوية  $30^\circ$ 

في المثلث ذو الوتر (3m) [المثلث صفة الجسم]

$$\therefore \text{arm} = 3 \cos 30^\circ$$

$$\therefore M@O = -(5 \cos 45^\circ)(3 \sin 30^\circ) - (5 \sin 45^\circ)(3 \cos 30^\circ)$$

$$= -5.3 - 9.19 = 14.49 \text{ N.m}$$

## 4.2. Cross Product

هناك طريقة لضرب متجه (vector) في متجه (vector) هي بعدي (Dot Product)

الطريقة الأولى : (مراجعه الصفحات ٢٥ و ٢٧ من المقرر الثاني)

- يرمز لعملية الضرب هذه بالستاره (٠) ، مثلاً  $\vec{A} \cdot \vec{B}$

- تتحقق هذه الطريقة في ضرب المتجهات لإيجاد الزاوية بين متجهين .

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

- ناتج عملية الضرب بطيئة (Dot) حركة بطيئة (Scalar) وليس (vector)

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

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

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

- عند تحويل المتجهات بعدي (Cartesian Vectors) نكتب

if  $\vec{A} = A_x i + A_y j + A_z k$  and  $\vec{B} = B_x i + B_y j + B_z k$

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

الطريقة الأساسية Cross Product:

- يرمز لعملية الضرب هذه بالستاره (X) مثلاً  $\vec{A} \times \vec{B}$

- ناتج عملية الضرب طريقة (Cross) هو متجه جديد عمودي على كل المتجهين .

$$\vec{A} \times \vec{B} = \vec{C}$$

- المتجه الناتج من عملية الضرب طريقة ال (cross) هو متجه (Vector) صوراً راجحاً .

\* مقدار المتجه (C) صوراً .

$$C = AB \sin \theta$$

حيث أن ( $\theta$ ) هي الزاوية بين المتجهين  $\vec{A}$  و  $\vec{B}$  في نقطه التقاطع لها

نتائج تبعها  $0^\circ \geq \theta \geq 180^\circ$

\* اتجاه المتجه (C) هو عمودي على كل من  $\vec{A}$  و  $\vec{B}$  (عمودي على المسوبي

الذي يحتوي المتجهين  $\vec{A}$  و  $\vec{B}$ ) يريد اتجاهه من قاعدة (اليد اليمنى

(إذا كانت  $\vec{A} \times \vec{B}$  فنرى اصبع اليد اليمنى من المتجه  $\vec{A}$  إلى المتجه  $\vec{B}$

وبذلك يكون اتجاه الناتج (C) هو باتجاه اصبع اليد (اليمين) .

$$\therefore \vec{C} = \vec{A} \times \vec{B} = \underbrace{(AB \sin \theta)}_{\text{magnitude}} \hat{u}_c \quad \begin{matrix} \text{unit vector in the direction} \\ \text{of } \vec{C} \end{matrix}$$

من خواص عملية (Cross Product)

\*  $\vec{A} \times \vec{B} \neq \vec{B} \times \vec{A}$

\*  $\vec{A} \times \vec{B} = -\vec{B} \times \vec{A}$

\*  $a(\vec{A} \times \vec{B}) = (a\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{A} \times (a\vec{B}) = (\vec{A} \times \vec{B})a$

\*  $\vec{A} \times (\vec{B} + \vec{D}) = (\vec{A} \times \vec{B}) + (\vec{A} \times \vec{D})$  (الخاصية الخطية لعمليات الجمع)

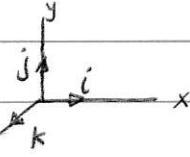
Cartesian Vector Formulation :

- تحويل المتجهات بصفة (K, j, i) ثان ذلك يتطلب اولاً انه نذكر بأنـ

$$i \times i = (1)(1)(\sin 0^\circ) = 0$$

$$i \times j = (1)(1)(\sin 90^\circ) = k \quad \begin{matrix} \text{تجاه صحيحة} \\ \text{تجاه معاكس} \end{matrix}$$

$$i \times k = (1)(1)(\sin 90^\circ) = -k \quad \begin{matrix} \text{تجاه صحيحة} \\ \text{تجاه معاكس} \end{matrix}$$



unit vectors

$$i \times i = 0$$

$$j \times k = i$$

$$k \times j = -i$$

$$j \times j = 0$$

$$k \times i = j$$

$$i \times k = -j$$

$$k \times k = 0$$

\* لوان المتجهين  $\vec{B}$ ,  $\vec{A}$  في  $i, j, k$  هي  $k r j r i \sin \theta$

$$\vec{A} = A_x i + A_y j + A_z k \quad \text{and} \quad \vec{B} = B_x i + B_y j + B_z k$$

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

$$= (0 + A_x B_y k - A_x B_z j)$$

$$+ (-A_y B_x k + 0 + A_y B_z i)$$

$$+ (A_z B_x j - A_z B_y i + 0)$$

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

(طريقة المحددات) Determinants