

Fundamentals of Physics II

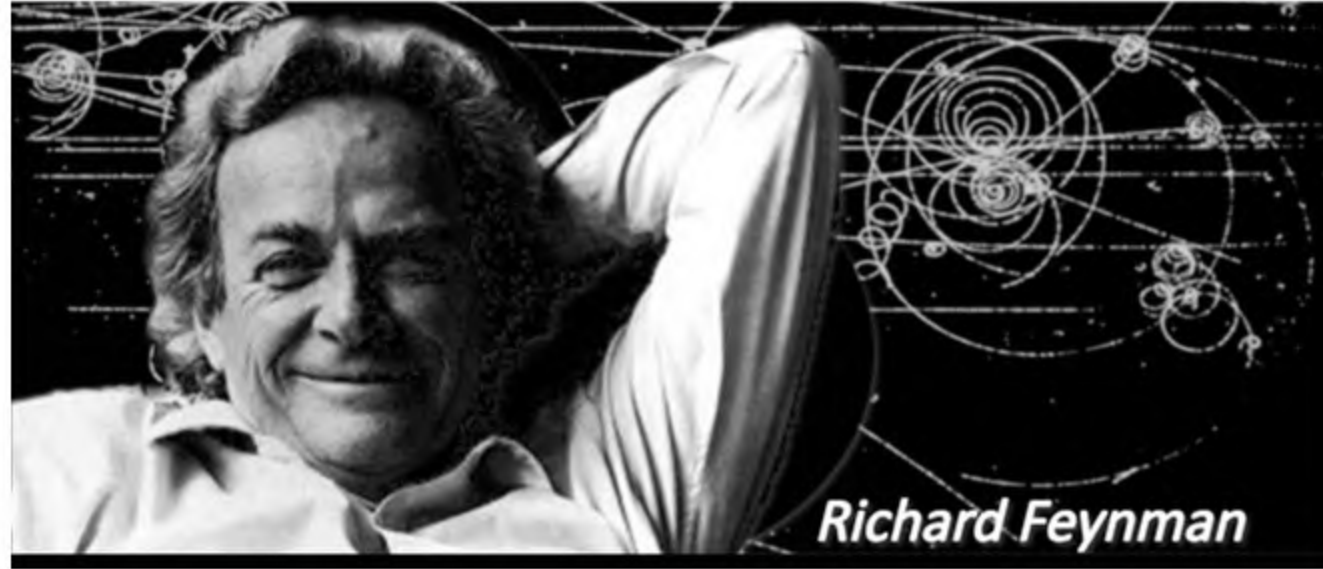
Faculty of Physics-Kharazmi University

Dr. Faramarz Kanjouri

Spring 2023

دانشگاه خوارزمی





اگر همواره مانند گذشته بیندیشید، همیشه همان چیزهایی را
به دست می آورید که تا کنون کسب کرده اید

فاینمن



درس دوم

جبر برداری - بخش ۲



نمایش بردار بر حسب مؤلفه‌های بردار 

جمع برداری روش تحلیلی 

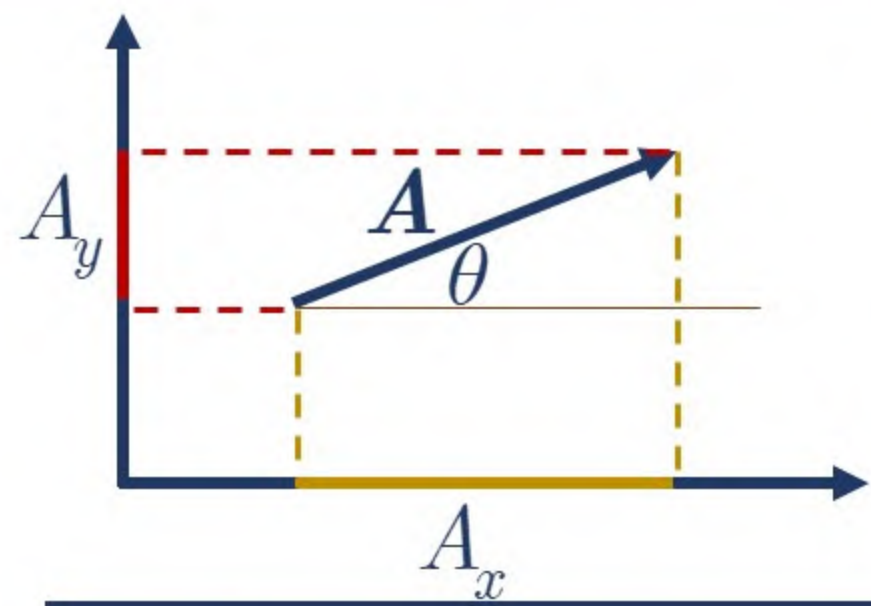
ضرب نرده‌ای و ضرب برداری بر حسب مؤلفه‌ها 

زاویه‌ی بین دو بردار بر حسب مؤلفه‌ها 

ضرب‌های سه‌گانه - قاعده‌ی بک - کب 

تقسیم بردارها! 





$$A^2 = A_x^2 + A_y^2$$

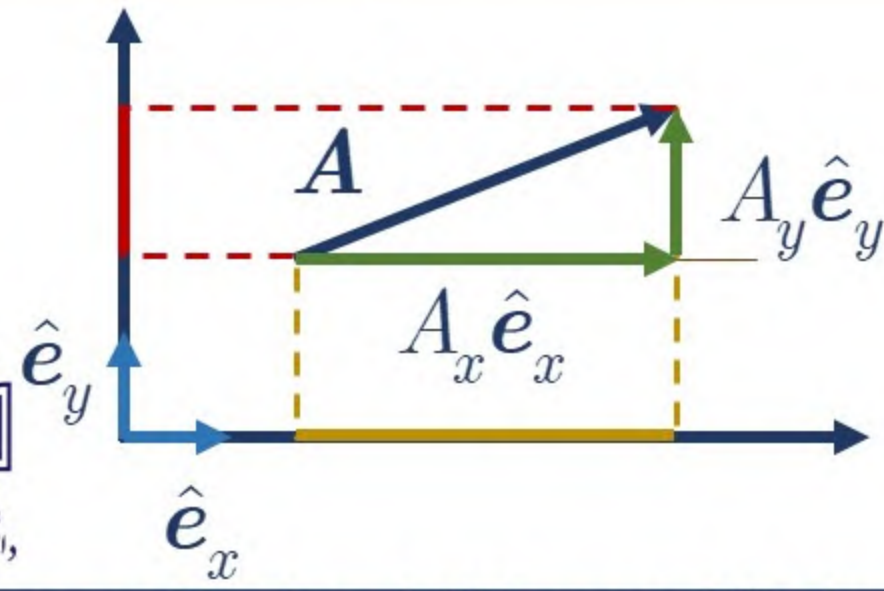
$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{A_y}{A_x} \right)$$

$$A_x = A \cos \theta$$

$$A_y = A \sin \theta$$



دانشگاه خوارزمی



$$\mathbf{A} = A_x \hat{e}_x + A_y \hat{e}_y$$

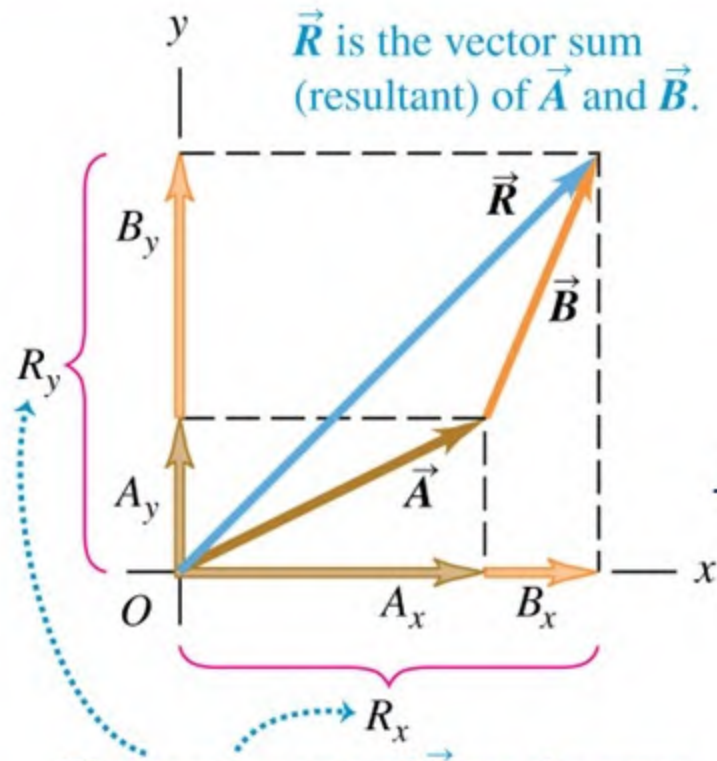
$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} A_x \\ A_y \end{pmatrix}$$

برای دو بُعد:

$$\mathbf{A} + \mathbf{B} = (A_x + B_x)\hat{e}_x + (A_y + B_y)\hat{e}_y$$

برای سه بُعد:

$$\mathbf{A} + \mathbf{B} = (A_x + B_x)\hat{e}_x + (A_y + B_y)\hat{e}_y + (A_z + B_z)\hat{e}_z$$



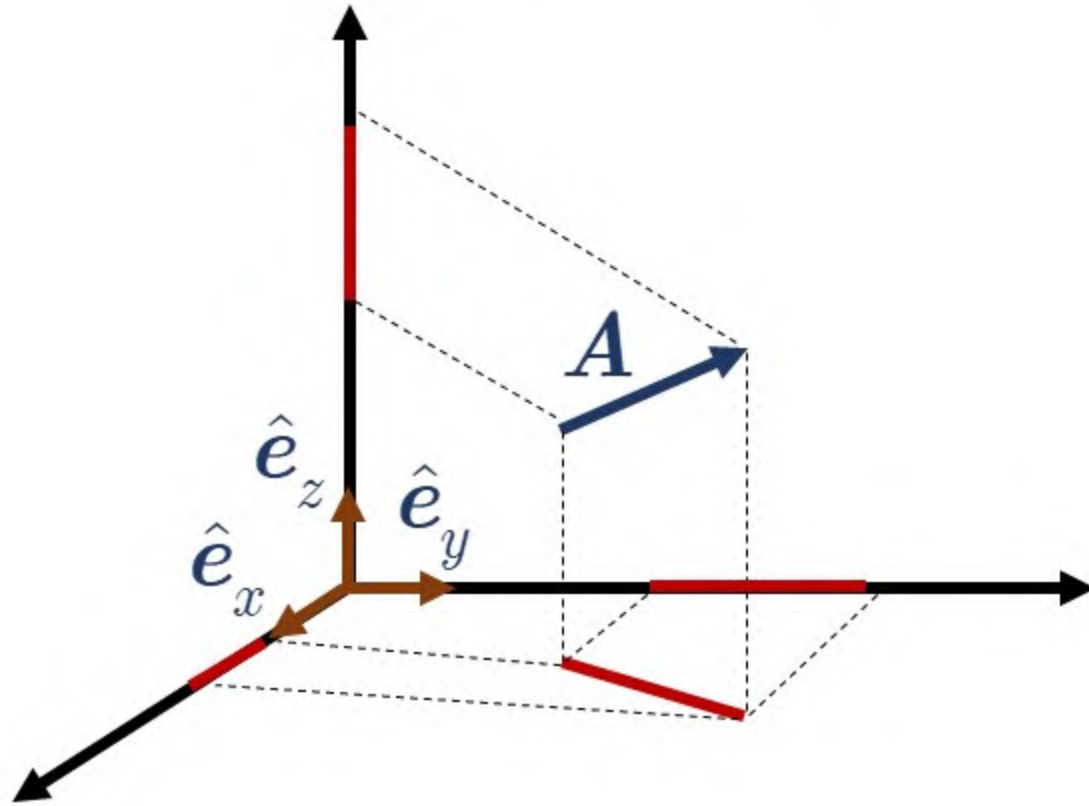
The components of \vec{R} are the sums of the components of \vec{A} and \vec{B} :

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

رابطه‌ی زیر را نیز اثبات کنید

$$\alpha\mathbf{A} = (\alpha A_x)\hat{e}_x + (\alpha A_y)\hat{e}_y + (\alpha A_z)\hat{e}_z$$





$$\mathbf{A} = A_x \hat{\mathbf{e}}_x + A_y \hat{\mathbf{e}}_y + A_z \hat{\mathbf{e}}_z$$



$$\hat{e}_x \cdot \hat{e}_y = |\hat{e}_x| |\hat{e}_y| \cos \frac{\pi}{2} = 0$$

$$\begin{aligned} \hat{e}_x \cdot \hat{e}_x &= \hat{e}_y \cdot \hat{e}_y = \hat{e}_z \cdot \hat{e}_z = 1 \\ \hat{e}_x \cdot \hat{e}_y &= \hat{e}_x \cdot \hat{e}_z = \hat{e}_y \cdot \hat{e}_z = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{A} \cdot \hat{e}_x &= (A_x \hat{e}_x + A_y \hat{e}_y) \cdot \hat{e}_x \\ &= A_x \hat{e}_x \cdot \hat{e}_x + A_y \hat{e}_y \cdot \hat{e}_x \\ &= A_x \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{A} \cdot \mathbf{B} &= \mathbf{A} \cdot (B_x \hat{e}_x + B_y \hat{e}_y) \\ &= B_x \mathbf{A} \cdot \hat{e}_x + B_y \mathbf{A} \cdot \hat{e}_y \\ &= A_x B_x + A_y B_y \end{aligned}$$

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z \quad \text{برای سه بُعد:}$$



$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = AB \cos \theta = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z$$

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{A} = A^2 = A_x^2 + A_y^2 + A_z^2$$

$$\cos \theta = \frac{A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z}{AB}$$

$$\cos \theta = \frac{A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z}{\sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2} \sqrt{B_x^2 + B_y^2 + B_z^2}}$$



بردارهای $A = 2\hat{e}_x$ و $B = \sqrt{3}\hat{e}_x + \hat{e}_y$ مفروض اند. زاویه‌ی بین آن‌ها را به دست آورید.

$$\cos \theta = \frac{A_x B_x + A_y B_y}{\sqrt{A_x^2 + A_y^2} \sqrt{B_x^2 + B_y^2}} = \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$\theta = \cos^{-1} \frac{\sqrt{3}}{2} = \frac{\pi}{6}$$



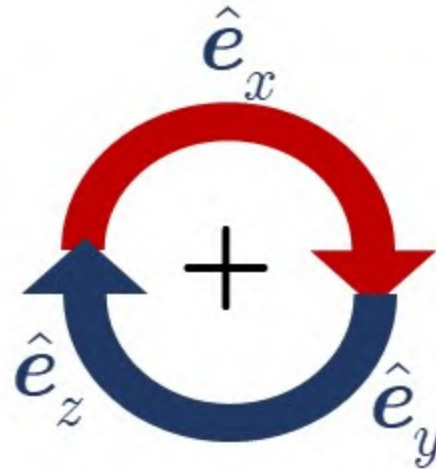
برنامه‌ای بنویسید **(ترجیحا با پایتون)** که با اجرای آن از کاربر مؤلفه‌های دو بردار خواسته شود. سپس با دریافت مؤلفه‌ها، زاویه‌ی بین آن دو بردار را برحسب **رادیان و درجه** حساب کند.



$$\hat{e}_x \times \hat{e}_x = \hat{e}_y \times \hat{e}_y = \hat{e}_z \times \hat{e}_z = 0$$

$$\hat{e}_x \times \hat{e}_y = \hat{e}_z$$

$$\hat{e}_y \times \hat{e}_x = -\hat{e}_z$$



$$\begin{aligned}
 \mathbf{A} \times \hat{\mathbf{e}}_x &= (A_x \hat{\mathbf{e}}_x + A_y \hat{\mathbf{e}}_y + A_z \hat{\mathbf{e}}_z) \times \hat{\mathbf{e}}_x \\
 &= 0 + A_y \hat{\mathbf{e}}_y \times \hat{\mathbf{e}}_x + A_z \hat{\mathbf{e}}_z \times \hat{\mathbf{e}}_x \\
 &= -A_y \hat{\mathbf{e}}_z + A_z \hat{\mathbf{e}}_y
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \mathbf{A} \times \hat{\mathbf{e}}_y &= (A_x \hat{\mathbf{e}}_x + A_y \hat{\mathbf{e}}_y + A_z \hat{\mathbf{e}}_z) \times \hat{\mathbf{e}}_y \\
 &= A_x \hat{\mathbf{e}}_x \times \hat{\mathbf{e}}_y + 0 + A_z \hat{\mathbf{e}}_z \times \hat{\mathbf{e}}_y \\
 &= A_x \hat{\mathbf{e}}_z - A_z \hat{\mathbf{e}}_x
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \mathbf{A} \times \hat{\mathbf{e}}_z &= (A_x \hat{\mathbf{e}}_x + A_y \hat{\mathbf{e}}_y + A_z \hat{\mathbf{e}}_z) \times \hat{\mathbf{e}}_z \\
 &= A_x \hat{\mathbf{e}}_x \times \hat{\mathbf{e}}_z + A_y \hat{\mathbf{e}}_y \times \hat{\mathbf{e}}_z + 0 \\
 &= -A_x \hat{\mathbf{e}}_y + A_y \hat{\mathbf{e}}_x
 \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} \mathbf{A} \times \mathbf{B} &= \mathbf{A} \times (B_x \hat{\mathbf{e}}_x + B_y \hat{\mathbf{e}}_y + B_z \hat{\mathbf{e}}_z) = B_x \mathbf{A} \times \hat{\mathbf{e}}_x + B_y \mathbf{A} \times \hat{\mathbf{e}}_y + B_z \mathbf{A} \times \hat{\mathbf{e}}_z \\ &= B_x (-A_y \hat{\mathbf{e}}_z + A_z \hat{\mathbf{e}}_y) + B_y (A_x \hat{\mathbf{e}}_z - A_z \hat{\mathbf{e}}_x) + B_z (-A_x \hat{\mathbf{e}}_y + A_y \hat{\mathbf{e}}_x) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{A} \times \mathbf{B} &= (A_y B_z - A_z B_y) \hat{\mathbf{e}}_x \\ &\quad - (A_x B_z - A_z B_x) \hat{\mathbf{e}}_y \\ &\quad + (A_x B_y - A_y B_x) \hat{\mathbf{e}}_z \end{aligned}$$

$$\mathbf{A} \times \mathbf{B} = \begin{vmatrix} A_y & A_z \\ B_y & B_z \end{vmatrix} \hat{\mathbf{e}}_x - \begin{vmatrix} A_x & A_z \\ B_x & B_z \end{vmatrix} \hat{\mathbf{e}}_y + \begin{vmatrix} A_x & A_y \\ B_x & B_y \end{vmatrix} \hat{\mathbf{e}}_z$$

$$\mathbf{A} \times \mathbf{B} = \begin{vmatrix} \hat{\mathbf{e}}_x & \hat{\mathbf{e}}_y & \hat{\mathbf{e}}_z \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}$$



$\mathbf{F} = -8\hat{i} + 6\hat{j}$ Newtons acts on a particle with position vector $\mathbf{r} = 3\hat{i} + 4\hat{j}$ meters relative to the coordinate origin. What are (i) the torque on the particle about the origin and (ii) the angle between the directions of \mathbf{F} and \mathbf{r} ?

$$\boldsymbol{\tau} = \mathbf{r} \times \mathbf{F} = (3\hat{i} + 4\hat{j}) \times (-8\hat{i} + 6\hat{j}) = 50\hat{k} \text{ N.m}$$

$$\cos \theta = \frac{\mathbf{r} \cdot \mathbf{F}}{rF} = \frac{(3\hat{i} + 4\hat{j}) \cdot (-8\hat{i} + 6\hat{j})}{\sqrt{9 + 16}\sqrt{64 + 36}} = 0 \Rightarrow \theta = \frac{\pi}{2}$$



$$B \times C = \begin{vmatrix} \hat{e}_x & \hat{e}_y & \hat{e}_z \\ B_x & B_y & B_z \\ C_x & C_y & C_z \end{vmatrix} \quad \mathbf{A} \cdot B \times C = \begin{vmatrix} A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \\ C_x & C_y & C_z \end{vmatrix}$$

$$\mathbf{A} \times (B \times C) = B(\mathbf{A} \cdot C) - C(\mathbf{A} \cdot B)$$

قاعده‌ی بک - کب
BAC-CAB rule

$$\mathbf{A} \times (B \times C) \neq (\mathbf{A} \times B) \times C$$



$$\mathbf{A} \cdot (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) = \mathbf{B} \cdot (\mathbf{C} \times \mathbf{A})$$

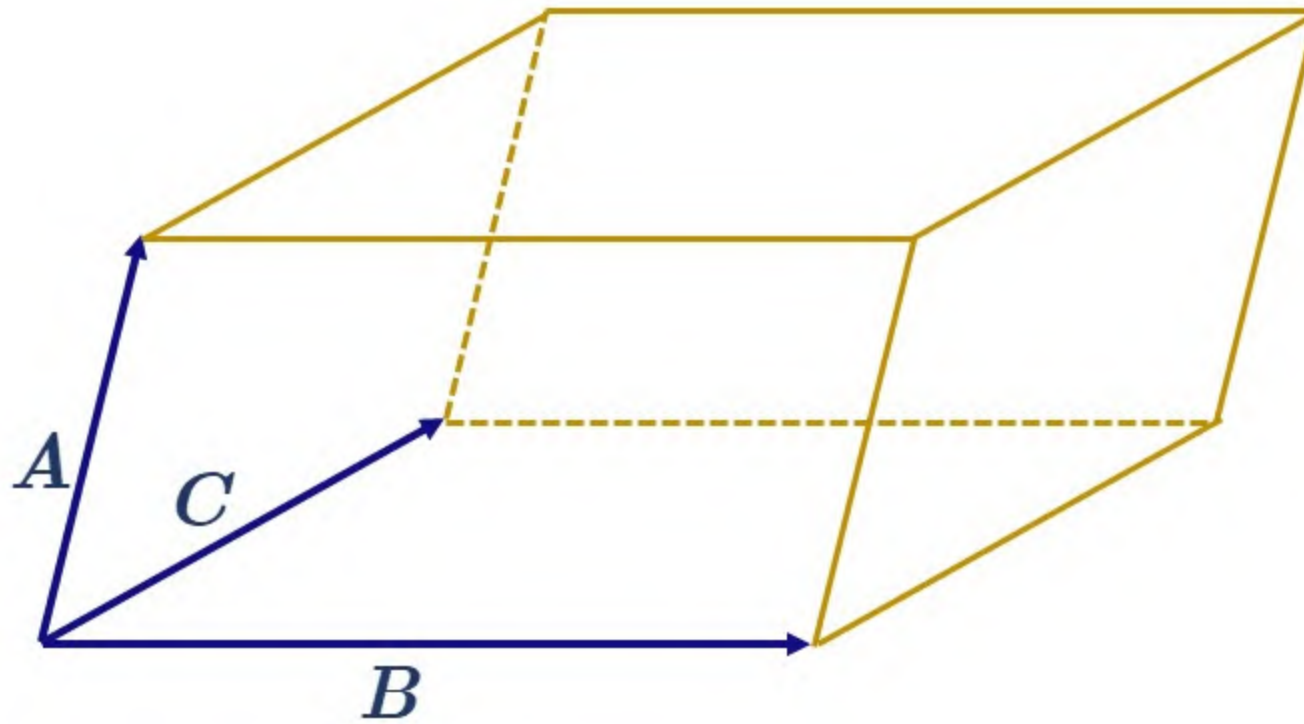
$$= \mathbf{C} \cdot (\mathbf{A} \times \mathbf{B})$$

$$= -\mathbf{A} \cdot (\mathbf{C} \times \mathbf{B})$$

$$= -\mathbf{B} \cdot (\mathbf{A} \times \mathbf{C})$$

$$= -\mathbf{C} \cdot (\mathbf{B} \times \mathbf{A})$$





$$V = \left| \mathbf{A} \cdot (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) \right| \quad \text{حجم متوازی السطوح}$$



در جبر اعداد به معادلاتی به شکل $3x = 6$ برمی خوریم. که x مجهولی است که در پی یافتن آن هستیم. مقدار x به طور منحصر به فرد به شکل $x = \frac{6}{3} = 2$ به دست می آید. بدین ترتیب در جبر اعداد مفهوم تقسیم وارد می شود و با معنی است. در این جا می خواهیم ببینیم آیا در مورد بردارها تقسیم به همین معنا به کار می رود؟

فرض کنید یک معادله ی برداری به شکل زیر داریم

$$A \cdot X = a$$

به راحتی می توان بررسی کرد که X را می توان به شکل زیر نوشت:

$$X = \frac{A}{A \cdot A} a$$

پاسخ فوق منحصر به فرد نیست

$$X = \frac{A}{A \cdot A} a + B \quad ; \quad A \cdot B = 0$$



$$\mathbf{A} \times \mathbf{X} = \mathbf{C}$$

همچنین معادله‌ی برداری زیر را در نظر بگیرید

این معادله نیز پاسخ یکتا ندارد:

$$\mathbf{X} = \frac{\mathbf{C} \times \mathbf{A}}{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}} + k\mathbf{A} \quad \text{هر مقدار دلخواهی است } k$$

$$\begin{cases} \mathbf{A} \cdot \mathbf{X} = a \\ \mathbf{A} \times \mathbf{X} = \mathbf{C} \end{cases}$$

اگر یک دستگاه معادلات به شکل زیر داشته باشیم:

$$\mathbf{X} = \frac{\mathbf{C} \times \mathbf{A}}{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}} + \frac{a}{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}} \mathbf{A}$$



شاد و مهربان باشید

