

پچھلی کلاس میں ہم نے پروجیکٹائل موشن کے لیے مساواتیں اخذ کی تھیں اور حرکت کے لیے تمام مختلف رش

توں کو دو جہ

توں میں دیکھا تھا، آئیے آج ہم کوشش کرتے ہیں کہ ہم حرکیات میں کچھ مسائل حل کریں گے اور مجھے پروجیکٹائل موشن کی بازیافت کے ساتھ کی رفتار کے $v \theta$ شروع کرنے دیں جیسا کہ ہم ایک پروجیکٹائل کو یاد کرتے ہیں۔ حرکت ایک ایسے ذرے کی حرکت ہے جو ایک زاویہ تھیٹا θ پر ساتھ جاری ہوتی ہے اور جب ہم اس ذرے کو دیکھتے ہیں

کھینچتے ہیں۔ اور اس ابتدائی رفتار کی طرح x تو یہ ہوا میں خارج ہوتا ہے جیسا کہ ہم دیکھتے ہیں کیونکہ یہ رفتار مانل ہوتی ہے اور اگر ہم اپنا دونوں اجزاء ہیں لہذا یہ دو جہ y اور x کوآرڈینیٹ میں y

کو دیکھنے کا طریقہ افقی اور عمودی سم ah توں میں ایک حرکت ہے اور جیسا کہ ہم نے دیکھا کہ اس قسم کے مسئلے سے نمٹنے کے لیے توں میں حرکات کو الگ کرنا ہے۔ یہاں اگر ہم افقی سمت میں حرکت کو دیکھیں

$v \theta$ لکھتا ہوں یہ $v \theta$ تو افقی سمت میں اس ذرے کی سرعت جس کو میں کلہاڑی کے طور پر لکھتا ہوں وہ ابتدائی رفتار θ ہے جسے میں عمودی حرکت کو دیکھیں جو ایک لحاظ سے افقی حرکت سے الگ ہو گئی ہے $w e$ کے برابر ہوگا اور اگر θ $\cos \theta$

تو یہاں اگر ہم اسے دیکھیں

برابر ہے مائنس جی اور اگر ہم ay اوپر کی طرف اشارہ کر رہا ہے y تو سرعت کشش ثقل کی وجہ سے سرعت کے برابر ہے اور کیونکہ سائن تھیٹا θ کے برابر ہوگی لہذا اب اس سے ہم نے اخذ کیا ہے اور اگر ہم اسے دیکھیں $v \theta$ سمت میں ابتدائی رفتار یہ y دیکھیں

اور y کے ساتھ نقل مکانی لکھتے ہیں۔ اور x کے لئے مزید مساوات اور vy اور vx تو ہمیں 2 سیدھے آگے کے رشتے ملتے ہیں لہذا ہم جیسا کہ اس سے پہلے ہم افقی اور عمودی اجزاء کو الگ الگ تقسیم کرتے ہیں

کے ذریعہ دیا جائے گا اور پھر ہمارے پاس ایک اصطلاح جمع 80 ہے لہذا یہ $\theta \cos \theta$ $v \theta$ کو vx بعد میں t تو کسی بھی وقت ہے $ax \times t$ لیکن کیونکہ ax جمع

صفر چلو اسے vy گنا $vy \theta$ vy is equal to $vy \theta$ جزو جو گا رفتار کا عمودی جزو ہم لکھ سکتے ہیں x رفتار کا vx سمت میں x تو کیا e ویں میں ایکسپریشن کے برابر ہے۔ g کیونکہ t اوقات $v \theta \sin \theta$ vy is equal to $v \theta \sin \theta$ لکھتے ہیں

سمت میں طے شدہ فاصلہ لکھتے ہیں x تو پھر اگر ہم

تو آئیے اس چھوٹی سی تصویر کو دوبارہ بناتے ہیں ہم θ کے کوآرڈینیٹ سے شروع کرتے ہیں اور پھر پروجیکٹائل ایک ایسے راستے پر سفر کے ذریعے دیا جائے گا $x \theta$ کوآرڈینیٹ x کیا ہیں کوآرڈینیٹ اس لیے x comma y کرتا ہے جسے ہم کسی بھی مقام پر تلاش کرنا چاہتے ہیں مربع سے دیا جائے گا اور ان gt^2 مائنس آدھا $v \theta \sin \theta$ t کوآرڈینیٹ y ہے اور $\theta \cos \theta$ $v \theta$ جو کہ θ جمع مساوا

کے فنکشن کے طور پر اور یہ ہمیں وقت کو ختم کرنے سے حاصل ہوا اور اگر ہم ایسا x لکھ کر y توں سے ہمیں مساوات ملی ہے۔ راستے کا کرتے ہیں

کے اظہار y کی مساوات ہے اور پھر ہم ڈالتے ہیں۔ یہ t اور یہ $\theta \cos \theta$ $x v \theta$ کے برابر ہے x t تو جو ہم دیکھتے ہیں وہ $v \theta$ پر x گنا $x x x \theta \cos \theta$ θ minus half g گنا x گنا $v \theta \sin \theta$ θ برابر y مربع اور یہ ہمیں اظہار دیتا ہے جب ہم اسے آسان بناتے ہیں۔ ملے گا $\theta \cos \theta$ اوقات ٹینجٹ تھیٹا θ مائنس آدھا جی پر x برابر y مربع اور یہ ہمیں اظہار دیتا ہے جب ہم اسے آسان بناتے ہیں۔ ملے گا $\theta \cos \theta$ مربع جسے ہم پچھلی بار وضاحت کی گئی تھی کہ پیرابولا کی مساوات تھی لہذا اب ایک بار جب ہمارے پاس یہ x مربع تھیٹا θ گنا θ مربع مساوات ہو جائے

تو پھر ہم پرکشیدی حرکت میں جس چیز کو تلاش کرتے ہیں ان میں سے ایک وہ فاصلہ ہے جو پرکشید کے اسی سطح یا زمین سے ٹکرانے سے پہلے طے کرتا ہے اگر اسے دوبارہ پھینکا گیا ہو۔ زمین

کے برابر ہے θ ابتدائی نقطہ صفر کو صفر ہے لہذا اس حد کے لیے آرک آف ry برابر ہے x تو ہم کہتے ہیں کہ اس نقطہ کے نقاط ہوں گے کی قدر ملے گی اور ہم نے یہ x صفر کے برابر ہے اور اس سے ہمیں y کا اظہار حاصل کرنا بالکل واضح ہے ہمیں بس اتنا کرنا ہے یہاں ڈالو کہتے ہیں t بھی دیکھا ہے کہ ہم کیا کرتے ہیں اگر ہم پروجیکٹائل کی پرواز کے وقت کا حساب لگانا چاہتے ہیں اگر ہم اسے

اس کے برابر ہے $xv y$ تو یہ وقت ہوگا۔ اس کے لیے ہمیں رفتار کی مساوات پر جانے کی ضرورت ہوگی جس رفتار کی مساوات ہمارے پاس ہے ڈالتے ہیں۔ یہاں θ کے برابر ہے y مربع ہم gt مائنس آدھا $v \theta \sin \theta$ t کے برابر ہے yy ایکسپریشن x اگر ہم دیکھیں کہ کو θ کے برابر رکھتے ہیں y تو جب ہم یہاں

v مربع اور یہاں سے ہمیں پرواز کے وقت کا اظہار ملے گا جو 2 gt مائنس نصف $\theta \sin \theta$ t کے برابر ملے گا۔ θ v تو ہمیں θ کے برابر ہوگا اور پھر ہم ایک بار جب ہمیں وقت معلوم کر سکتے ہیں $\theta \sin \theta$ θ on g

کے برابر ہوگا اور پھر ہم ایک بار جب ہمیں وقت معلوم کر سکتے ہیں $\theta \sin \theta$ θ on g

کے برابر ہو جاتا ہے اور اسے ہم 2 gt مائنس نصف $\theta \sin \theta$ t on g $v \theta \cos \theta$ θ in 2 $v \theta \sin \theta$ θ on g تو یہ لکھ سکتے ہیں اور یہ بھی ہو سکتا ہے۔ آسان ہے $\theta \sin \theta$ θ on g

تو یہ کچھ چیزیں ہیں جو ہم حاصل کر سکتے ہیں اب آئیے اس اظہار کو دوبارہ دیکھتے ہیں اور اس اظہار کو دیکھتے ہیں یہ پروجیکٹائل راستہ ہے مائنس سے دیا جاتا ہے۔ آدھا جی ٹی مربع $v \theta \sin \theta$ θ t کوآرڈینیٹ جو سفر کیا جاتا ہے اسے y کیوں

تو اب ہمیں جو احساس ہوا وہ یہ ہے کہ یہ ذرہ جب ایک پروجیکٹائل حرکت میں سفر کرتا ہے

پر عبور کرتا ہے اور اگر ہم اس مساوات کو دیکھیں t_2 اور t_1 قدر کو 2 گنا y تو یہ ایک ہی

میں ایک چوکور مساوات ملتی ہے اور اس چوکور مساوات کی جڑیں وہ دو جڑیں جو وہ t کی ہمیں y تو یہ بالکل واضح ہے کہ اسی قدر کے لیے کے لیے t ہے جو برابر ہے اگر ہمیں ڈیلٹا t کی قدر دیتی ہیں اب کچھ مسائل میں اگر ہمیں یہ معلوم کرنا ہو کہ اس وقت ڈیلٹا t_2 اور t_1

ہے t_1 مائنس t_2 اظہار کی ضرورت ہے جو

ہیں اور ہم حاصل کر سکتے ہیں۔ اگر ہم دو جڑوں کو حل کرتے ہیں t_2 اور t_1 تو ہمارے پاس یہ دو جڑیں

کا اظہار حاصل کر سکتے ہیں اور اس سے ہمیں وہ وقت ملے گا جو ذرہ فاصلہ طے کرنے میں t_1 مائنس t_2 تو ہم ان کو گھٹا سکتے ہیں اور لیتا ہے جو کہ اس وقت 2 مختلف مقامات پر ایک ہی اونچائی کو عبور کرتا ہے جب ہم یہاں کبھی کبھی اس پر کام کریں کیونکہ یہ ایک چوکور

کے برابر ہے بذریعہ c ہے اور جڑوں کی پیداوار a بذریعہ b مساوات میں ایک چوکور مساوات ہے ہم جانتے ہیں کہ جڑوں کا مجموعہ مائنس ایک کو تلاش کرنا t θ مائنس t کے ذریعہ دی گئی ہے صفر کے برابر ہے لہذا اگر ہم c جمع bx مربع جمع ax اور جہاں مساوات a

چاہتے ہیں

تو اصل میں جو ہم دیکھ رہے ہیں وہ دو جڑوں کا فرق ہے لہذا اگر ہمارے پاس جڑوں کا مجموعہ ہے

تو ہم کہتے ہیں کہ اس مساوات کی دو جڑیں الفا اور بیٹا ہیں پھر اگر میں الفا پلس بیٹا پورے مربع مائنس 4 بار الفا بیٹا کو دیکھتا ہوں۔ مجھے الفا

ماننس بیٹا پورا مربع دے گا لہذا اگر مجھے الفا ماننس بیٹا کی ضرورت ہے تو مجھے کیا کرنے کی ضرورت ہے مجھے جڑوں کے مربع کو جڑوں کی پیداوار کا ماننس چار گنا لینے کی ضرورت ہے لہذا اس طرح کی صورت میں اگر مجھے ضرورت ہو اس ڈیلٹا ٹائی کو تلاش کرنے کے لیے دو جڑوں کو حل کرنے کی ضرورت نہیں ہے میں اس ایکسپریشن کو برابر θ کی شکل میں ظاہر کر سکتا ہوں اور پھر یہاں سے میں دو جڑوں کا فرق حاصل کر سکتا ہوں کیونکہ الفا پلس بیٹا c جمع bx مربع پلس ax کی طرف سے دیا جائے گا c کے ماننس کے ذریعے b دیا جائے گا۔ الفا بیٹا کی طرف سے تو یہ چیزیں میں یہاں کہا سکتا ہوں اور وہاں سے میں جڑوں کا فرق حاصل کر سکتا ہوں اس لیے میں اسے آپ پر چھوڑ دوں گا کہ آپ کے پیرامیٹرز کے لحاظ سے کام کریں۔ ہمارا مسئلہ میں نے آپ کو بنیادی طریقہ بتایا ہے کہ یہ کیسے کیا جا سکتا ہے کیونکہ بعض مسائل میں آپ سے اس بار پوچھا جا سکتا ہے یا کوئی مسئلہ ہو سکتا ہے جہاں آپ سے ڈیلٹا ٹائی 1 اور ڈیلٹا ٹائی 2 تلاش کرنے کے لیے کہا جا سکتا ہے جہاں ڈیلٹا ٹائی 2 ہو گا۔ ایک اور اونچائی کا وقت اور شاید اونچائی کا یہ فرق آپ کو دیا جائے گا اور پھر آپ کو اونچائی کے اس فرق کو آپ ان متغیرات کے لحاظ سے بیان کر سکتے ہیں تاکہ اس طرح کا مسئلہ آسانی سے بنایا جا سکے اور اس پر کام کیا جا سکے اور آپ اسے خود ہی آزما سکتے ہیں تو اب آئیے ہم پروجیکٹائل موشن میں کچھ اور چیزیں بھی دیکھتے ہیں زیادہ سے زیادہ اونچائی یہ ہم نے پچھلی کلاس میں بھی دکھایا تھا کہ زیادہ سے زیادہ کو صفر کے برابر ڈالتے ہیں v_y صفر کے برابر ہوتا ہے اس لیے جب آپ v_y حاصل کیا جاتا ہے جب کہ ah کے لیے h زیادہ کے برابر ہوتا ہے۔ صفر پر جی اور آپ کو احساس ہو گا کہ یہ نصف وقت ہے جو اسے اسی سطح تک پہنچنے $\sin \theta$ صفر v تو وقت میں اپنی حرکات کو مکمل کرنے میں لگتا ہے اور اس کی حرکت میں نیچے آنے میں لگتا ہے۔ اور پروجیکٹائل d توقع کی جانی چاہیے کیونکہ ایک ذرہ کو اوپر جانے میں جتنا وقت لگتا ہے اتنا ہی وقت اسے 1 حرکت افقی حرکت سے الگ ہوتی ہے لہذا جب ہم اس اونچائی کو اونچائی پر کام کرتے ہیں اگر ہم کام کرنا چاہتے ہیں d عمودی 1 کے لیے فارمولا y میں رکھتے ہیں۔ $\sin \theta$ v θ $on\ g$ تو اب ہم اظہار کو مربع t گنا g ماننس آدھا گنا g تھیٹا θ پر $v \theta \sin$ سائن تھیٹا θ وقت میں جو کہ $v \theta$ تو یہ برابر ہو جاتا ہے۔ مربع اور جب ہم اس پر کام کرتے ہیں g سائن اسکوائر تھیٹا θ پر $v \theta$ تو یہ اسکوائر تھیٹا θ پر 2 جی کے برابر ہونا $v \theta \sin$ کے برابر ہے اور یہ نکلتا ہے۔ y h تو یہ تو یہ وہ زیادہ سے زیادہ اونچائی ہے جو پروجیکٹائل کے ذریعے حاصل کی گئی زیادہ سے زیادہ اونچائی ہے اور اسے حاصل کرنے میں لگنے والا پرواز کا کل وقت ہے t کے برابر ہے جہاں 2 t by 2 کے برابر ہے اور زیادہ سے زیادہ اونچائی $v \theta \sin \theta$ $on\ g$ تو کیا ہمارے پاس لگنے والا کل وقت ہے ہم نے دیکھا ہے کہ یہ 2 مربع کو دیکھیں t اب یہاں سے اگر ہم g مربع سائن اسکوائر تھیٹا صفر سے $v \theta$ کے h پر 8 مربع کے برابر ہے اور یہ ہم دیکھ سکتے ہیں کہ g صفر مربع سائن اسکوائر تھیٹا صفر پر v مربع بن جاتا ہے۔ چار t تو کے اظہار پر کام کریں h برابر ہوگا اور یہ بھی کہ اگر ہم حد کے لحاظ سے کے برابر یہ دوبارہ میں آپ سے کام کرنے کو کہوں گا کہ آپ کے پاس کام r تھیٹا θ پر 4 کے رینج ٹائم ٹینجٹ کے h is تو ہمیں کیا ملے گا کے برابر نکلتا ہے جس کو آٹھ سے تقسیم کیا جاتا ہے لہذا ان میں سے کچھ g مربع t کرنے والی رینج کا فارمولا ہے اس کو نکالیں اور یہ بھی چیزیں آہ جو ہم نے کی ہیں اس کی بنیاد پر میں آپ سے ان پر کام کرنے کی کے yy فارمولہ فارمولہ بھی دیکھتے ہیں۔ رینج کی شرائط اور اس کے لیے ہم $trajectory$ کے لئے y توقع کروں گا اب آئیے ہم مربع تھیٹا θ اور اس طرح ہم اسے دوبارہ لکھ سکتے ہیں \cos مربع $v \theta$ \sin تھیٹا θ ماننس آدھا جی ایکس مربع پر x ایکسپریشن کو دیکھتے ہیں مربع تھیٹا θ ہے لہذا ہم سائن تھیٹا θ سے \cos مربع اب ہمارے پاس $v \theta$ بذریعہ 2 g اوقات ٹینجٹ تھیٹا θ ماننس کے برابر ہوگا۔ x یہ ضرب کرتے ہیں اور سائن تھیٹا θ سے تقسیم کرتے ہیں تو یہ ایکس ٹائم ٹینجٹ تھیٹا θ ماننس کے برابر ہو جائے گا پھر ہمارے پاس ہوگا اگر ہم اسے دیکھیں تھیٹا θ جو کہ حد کے برابر ہے \sin تھیٹا θ \cos مربع $v \theta$ تو وہاں ایک ہے 2 کے برابر ہو جاتا ہے r times $\cos \theta$ کے برابر ہو جاتا ہے $g \sin \theta$ θ تو یہ ماننس ٹینجٹ تھیٹا صفر r ٹینجٹ تھیٹا θ ماننس جی بذریعہ x تو یہ برابر ہو جاتا ہے تو آئیے اب رینج کے لحاظ سے پروجیکٹائل کے ذریعے طے شدہ عمودی فاصلہ کو ظاہر کریں کیونکہ بعض اوقات ایسا ہو سکتا ہے۔ مفید ہے اور مربع تھیٹا θ کے \cos مربع $v \theta$ اوقات ٹینجٹ تھیٹا θ ماننس آدھا جی ایکس مربع پر x کو y کچھ مسائل کو دیکھتے ہوئے آئیے لکھتے ہیں تھیٹا θ اور ہم سائن تھیٹا θ \cos لکھ سکتے ہیں۔ مربع $v \theta$ \sin تھیٹا θ ماننس آدھا جی ایکس مربع x ذریعہ دیا گیا ہے لہذا ہم اسے سے ضرب اور تقسیم کرتے ہیں θ مربع ہے ایک $av \theta$ تو یہ ایکس ٹائم ٹینجٹ تھیٹا θ کے برابر ہو جاتا ہے اور پھر دوسری اصطلاح میں ہمیں جو ملتا ہے وہ ہے ایک 2 ہے وہاں پر ملتا ہے اور پھر ہمارے پاس r مربع x گنا g تھیٹا ہے θ یہ مصنوع رینج کے برابر ہو جاتا ہے لہذا ہمیں ماننس \sin تھیٹا ہے θ ایک \cos اوقات ٹینجٹ تھیٹا کے طور پر لکھ سکتے ہیں۔ صفر x ٹینجٹ تھیٹا صفر ہوتا ہے لہذا اس اظہار کو حقیقت میں مزید آسان کیا جا سکتا ہے ہم اسے لکھ سکتا ہے لہذا اس طرح سے کوئی اظہار کر سکتا r پر x ماننس r بار ٹینجٹ تھیٹا θ کو x اور کوئی اس r بذریعہ x میں ایک ماننس ہے اور ہمیں جس چیز کی t ہے ہمارے پاس r ہے لہذا ہم یہ کر رہے ہیں ہم مختلف متغیرات کے درمیان تعامل کر رہے ہیں ہمارے پاس rms میں دیگر متغیرات کا اظہار کر سکتے ہیں۔ اس کے te ضرورت ہے اس پر منحصر ہے کہ ہم زاویہ تھیٹا θ کے ساتھ چھوڑا جاتا $v \theta$ تو مثال کے طور پر ایک مسئلہ کو حل کرنے دیتا ہے جو دیا گیا ہے وہ یہ ہے کہ ایک پروجیکٹائل کو رفتار زاویہ جس سے پروجیکٹائل بنانا ہے۔ y کوما x ہے جیسا کہ ہم نے بیان کیا ہے اور اس کی حرکت کے راستے کے دوران کسی بھی پوزیشن پر نقطہ آغاز کے ساتھ اصل الفا ہے اور اگر یہ اختتامی نقطہ ہے تو اگر میں اسے سیدھی لکیر سے جوڑ دوں تو یہ زاویہ بیٹا ہے اور ہمیں جو تلاش کرنا ہے وہ الفا بیٹا اور تھیٹا صفر کے درمیان تعلق ہے لہذا اس پر ایک نظر ڈالیں۔ یہ مسئلہ یہ بتانا ہے کہ y کوما x کے ذریعہ دی گئی ہے y اس اونچائی پر یہ اونچائی ہے x سے دی گئی ہے لہذا الفا کا ٹینجٹ دیا گیا ہے چلو اس فاصلے کو کہتے ہیں y تو یہ اونچائی ماننس ایکس سے تقسیم کیا جاتا r کو y سے تقسیم کیا جاتا ہے معذرت y دیا جاتا ہے۔ بیٹا کا ٹینجٹ دیا جاتا ہے x سے y تو الفا کا ٹینجٹ ہے جو کہ بیٹا کا ٹینجٹ ہے اگر ہم ان دونوں کو شامل کریں اور جب ہم کام کریں گے یہ باہر ہے x ماننس r تقسیم y جمع x کے برابر ہے y تو ہمیں ٹینجٹ الفا جمع ٹینجٹ بیٹا ملے گا اوقات کے برابر ہو جاتا ہے y تو یہ سے x ماننس r کے برابر ہے x گنا y ٹینجٹ یہ lus تو یہ الفا پی کا ٹینجٹ ہے۔ بیٹا کا ہے اور اگر ہم دیکھیں x ماننس r کے برابر ہوگا r گنا y تو یہ

y اس لئے $x \times r$ ماننس r ضرب ٹینجٹ تھیٹا θ گنا x برابر ہے y کے لیے عمومی اظہار جو ہمیں ابھی ملا تھا وہ تھا y تو ہم نے دیکھا یہ تھیٹا صفر کے ٹینجٹ کے برابر ہے x گنا x ماننس r بذریعہ r گنا تو اس کا مطلب ٹینجٹ ہوگا الفا پلس ٹینجٹ بیٹا تھیٹا صفر کے ٹینجٹ کے برابر ہے لہذا اس طرح کا مسئلہ آسانی سے حل کیا جاسکتا ہے جو آپ کو ان مسائل میں دیکھنا ہے وہ یہ ہے کہ دیئے گئے متغیرات کہاں ہیں اور کس اظہار کے لحاظ سے آپ انہیں تلاش کرسکتے ہیں اور صورت میں اگر آپ کو کوئی فارمولہ یاد رکھنے کی ضرورت نہیں ہے

v ہمیشہ vx سمت میں ایکسلیبریشن θ ہے لہذا x کے لحاظ سے ایکس کو آرڈینیٹ میں y اور x تو آپ کو صرف یاد رکھنے کی ضرورت ہے سمت میں سرعت ماننس جی کے برابر ہے y تھیٹا θ میں cos ہوگا. $v \theta$ اور طے شدہ فاصلہ θ cos theta ہے θ سمت میں طے کیا گیا y کو مثبت مانتے ہوئے y کے برابر ہوگی اور $v \theta$ sin theta θ minus gt اور لہذا عمودی رفتار ہمیشہ t تو مربع کے برابر ہوگا اب ایک اور چیز ہے کوئی بھی پروجیکٹائل موشن میں دیکھ سکتا ہے اور gt ماننس ادھا $v \theta$ sine theta θ t فاصلہ مربع سائن کے برابر ہے $v \theta$ ہمارے پاس کیا ہے ہم رینج کے فارمولے کو دیکھتے ہیں ہمیں بتانا ہے کہ رینج 2 تھیٹا θ کے اور تھیٹا θ کی قدر دی جائے اس کا مطلب ہے کہ ایک خاص رفتار اور تھیٹا θ ہے اور اگر ہم ایک اور پروجیکٹائل کو دیکھتے $v \theta$ تو اب اگر ہمیں کے زاویے سے 2 ماننس تھیٹا θ پر جب ہم ان دو پروجیکٹائل کو دیکھتے ہیں pi کے ساتھ پھینکا جاتا ہے لیکن $v \theta$ ہیں جو ایک ہی ابتدائی رفتار تو اس کا مطلب ہے کہ ایک پروجیکٹائل ہے تھیٹا θ کے زاویہ پر پھینکا گیا دوسرا 90 ماننس تھیٹا θ کے زاویہ پر پھینکا جاتا ہے۔ اب اگر آپ رینج کا حساب لگائیں

مربع سائن اسکوائر کے برابر ہوگا 2 گنا $v \theta$ پر r^2 اور g مربع سائن مربع 2 تھیٹا θ کے برابر $v \theta$ کے برابر ہوگی 1 تو اس کی حد ماننس 2 تھیٹا θ ہے جو ایک جیسا ہے pi یہ کچھ نہیں ہوگا لیکن اس زاویے کی سائن سائن and ماننس 2 تھیٹا θ pi by 2 ماننس تھیٹا کی سائن تھیٹا کی سائن کے برابر ہے اس لیے دی گئی ابتدائی رفتار کے لیے وہی حد ہوتی ہے۔ pi کے برابر ہوگا کیونکہ r1 تو یہ دو زاویوں سے محیط ہوگا اور ان دو ابتدائی زاویوں کا مجموعہ نوے ڈگری کے برابر ہوگا اور اس سے بھی واضح طور پر ہم دیکھ سکتے ہیں کہ کے برابر چار یا پینتالیس ہوگا۔ ڈگری pi صفر کے لیے حد زیادہ سے زیادہ ہوگی جب تھیٹا صفر v دیئے گئے تو ایک جسمانی زاویہ جسے 45 ڈگری کے زاویہ کے ساتھ پھینکا جاتا ہے زیادہ سے زیادہ رینج کا احاطہ کرتا ہے لیکن نوٹ کریں جب کہ ہم یہاں کو 2 نے لیا ہے۔ یکساں ہوں گے اوقات مختلف ہوں 2 t اور وقت t1 حدود کی بات کرتے ہیں جو فاصلہ ہے اس کا مطلب یہ نہیں ہے کہ وقت گے اور یہ اس حقیقت سے واضح ہے کہ پرواز کا یہ وقت ابتدائی عمودی رفتار پر منحصر ہے اور جب تھیٹا θ مختلف ہوں گے تو پروجیکٹائل ون اور پروجیکٹائل ٹو کی ابتدائی عمودی رفتار مختلف ہوگی اگرچہ رینجز ایک ہی ہو سکتا ہے اور اسی طرح اونچائیوں کی زیادہ سے تک پہنچتے ہیں وہ بھی مختلف ہوں گے اس لیے رینج ایک جیسی ہوگی لیکن یہ h2 اور h1 زیادہ اونچائی جسے وہ صاف کرتے ہیں یا جس پر وہ اور یہ چیزیں آپ h2 کے درمیان تعلق معلوم کرنے کو کہا جائے گا۔ اور h1 یا t2 اور t1 چیزیں مختلف ہوں گی اور بعض اوقات آپ سے یہاں چیزوں کے ارد گرد کھیل کر اب آخری چیز کے طور پر یہ کر سکتے ہیں کہ پروجیکٹائل موشن پر ایک آہ آئیے ہم ایک مائل ہوائی جہاز پر پروجیکٹائل کا معاملہ لیتے ہیں اصل میں جو مساوات ہم نے پہلے اخذ کی ہیں وہ یہاں بھی درست ہیں لیکن جب ہم مائل ہوائی جہاز کی بات ہو سکتی ہے جیسا کہ ہم دیکھیں گے انہی مسئلے کو دیکھتے ہیں

تو فرض کریں کہ ہمارے یہاں ایک طیارہ ہے آہ آہ طیارہ یہ ایک زاویہ الفا پر ہے اور ہم یہ کوآرڈینیٹ θ پھینکتے ہیں اور ہم رفتار کے ساتھ ایک ایک زاویہ تھیٹا θ افقی سے ہے $v \theta$ پروجیکٹائل پھینکتے ہیں۔ تو تھیٹا θ وہ زاویہ ہے جسے پروجیکٹائل افقی کے حوالے سے بنانا ہے اور یہ وہ مائل ہے جس پر پروجیکٹائل پھینکا جاتا ہے اب یہ اوپر جانے گا رہنے دیں اور اب ہم اس فاصلے کو b اب ہم کہتے ہیں کہ یہ اصل تھی اس کو نقطہ o اور ٹکرائے گا اور یہ واپس آکر ٹکرائے گا۔ یہاں ہے کہتے ہیں جیسا کہ رینج اب نوٹ کرتی ہے کہ یہ رینج پہلے کے مسئلے سے اس لحاظ سے مختلف ہے کہ دوسری صورتوں میں جہاں ہم پچھلے معاملات میں اس نے اس نقطہ کو انجام دیا تھا جب یہ زمین پر پیچھے ہٹ رہا تھا اسی سطح پر تھا اب پروجیکٹائل نقطہ آغاز کے مقابلے میں مختلف تار کی سطح پر مار رہا ہے لہذا اب اگر ہم اس حد کو ان پیرامیٹرز کے لحاظ سے تلاش کرنا چاہتے ہیں جو دیئے گئے پروجیکٹائل تھیٹا کی ابتدائی رفتار θ زمین سے زاویہ ہے اور ہمارے پاس تیسری $v \theta$ ہیں۔ ہمارے نزدیک اب کون سے پیرامیٹر ہیں ہمارے پاس چیز الفا ہے جو کہ جھکاؤ کا زاویہ ہے اور ہم اسے کرتے وقت اب حد تلاش کرنا چاہتے ہیں۔ آسان ہو سکتا ہے کیونکہ اب اگر میں اس خاص مسئلے کے لیے اس کا انتخاب کرتا ہوں

مائل کی طرف کھڑا ہوتا ہوں اور اس طرح اب y اور x تو میں یہ انتخاب کرتا ہوں کہ آیا یہ مائل ہے اور یہ سیدھا سمت ہے میں مائل کے ساتھ پروجیکٹائل چل رہا ہے اگر میں دیکھتا ہوں اس پر ہم اصل θ سے شروع کرتے ہیں اور آخری نقطہ جو میں اس کے نقاط تلاش کرنا چاہتا ہوں وہ مائل کے ساتھ ہے لہذا اب جب ہم اسے دیکھتے ہیں x مائل پر کھڑا ہے اور y کوما θ ہوگا کیونکہ اب r کے برابر ہے اب اس سمت عمودی سمت m g تو پروجیکٹائل ہے ایک ایکسلیبریشن کا سامنا کرنا جو y اور x توازی یا کھڑی نہیں ہے سم y اور x تو ہم کیا کرتے ہیں ہم ایکسلیبریشن کو کا انتخاب کریں جیسا کہ میں نے چنا ہے y اور x توں کے ساتھ حل کرتے ہیں لہذا اگر ہم تو کیا ہوگا جو جانے گا چلو اب ہم جو دیکھتے ہیں یہ سمت ہے اگر میں کھڑے سمت کو دیکھوں تو یہ سمت ہوائی جہاز کے م توازی ہے یہ زاویہ الفا ہے یہ زاویہ 90 ماننس الفا ہے تو یہاں جز اگر یہ جی ہے ماننس الفا ہے جسے g cosine 90 سائن الفا ہوگا اصل میں یہ g ہوگی اور اس سمت کا جزو g cos alpha تو اس میں جز سمت یہ لکھ سکتا ہوں لہذا جب میں ایکسلیبریشن کو دیکھتا ہوں g sin alpha میں کو اس سمت کے ساتھ لیا ہے جی اس کے ساتھ ہے پھر اس کا x جزو ہوتا ہے۔ ماننس جی سائن الفا کے برابر ہے میں نے x تو ایکسلیبریشن کا الفا کے برابر ہوگا لہذا ہمیں ان دونوں کو g cos ماننس y کو منتخب کیا ہے اور x جزو جیسا کہ میں نے اس y ماننس اور ایکسلیبریشن کا سمجھنا ہوگا۔ پوائنٹس کی اس فارمولیشن کو استعمال کرتا ہوں جو پچھلے کیس کے مقابلے میں مائل ہیں y اور x تو اب فرق جب میں سمت کے y سمت میں ایکسلیبریشن ہے جبکہ پہلے صرف ایکسلیبریشن تھی y سمت میں ایک ایکسلیبریشن ہے اور x تو مجھے جو ملتا ہے وہ ہے ساتھ اور یہ فرق اس وجہ سے آ رہا ہے کہ ہم نے اپنے محور کا انتخاب کیا ہے لہذا اگر ایسا ہے تو ہم اسے اس طرح لکھتے ہیں ماننس جی کے برابر الفا وی ایکس θ کے ay is گناہ الفا کے برابر ہے اور g تو اب ہمیں صرف اتنا کرنا ہے کہ ہم دیکھیں کہ کلہاڑی ماننس رفتار تھیٹا θ ماننس الفا کا زاویہ بنا رہی $v \theta$ ہے ایک زاویہ بنانا ہے اب یہ $v \theta$ جز کو دیکھنا ہے لہذا رفتار x برابر ہے اب ہمیں رفتار کے محور کے ساتھ اور کھڑے جزو کے ساتھ x ہے

ہو گا اور جو میزائل اب موجود ہے وہ یہاں کہیں ہے ہمیں صحیح پوزیشن کا علم نہیں ہے کہ یہ کسی عام وقت میں ہوتا ہے b کو آرڈینیٹ ہمیشہ لیکن میزائل کی رفتار اس طرح گائیڈ ہوتی ہے کہ یہ ہوائی جہاز کی طرف ہے لہذا یہاں ہم کیا کرتے ہیں کہ ہم ہوائی جہاز پر ایک کو آرڈینیٹ سسٹم لگاتے ہیں ہم ہوائی جہاز کے حوالے سے چیزوں کو دیکھتے ہیں تو اب اگر ہم اس سمت کو دیکھتے ہیں کہ طور ϕ زاویہ s تو ہمیں طیارے اور جہاز کی لائن کے درمیان کسی بھی عام لمحے پر یہ زاویہ کہتے ہیں۔ میزائل میں اسے کہتا ہوں۔

کہتا ϕ تو آئیے ہم اسے بڑے انداز میں کھینچتے ہیں یہ طیارہ ہے یہ ایک عام مقام پر میزائل ہے میں اسے کھینچتا ہوں یہ ہے میں اس زاویہ کو ہوں لہذا ہمیں جو معلوم ہوتا ہے وہ ہوائی جہاز کی علیحدگی کی شرح ہے اور میزائل کی علیحدگی کی شرح کے برابر ہوگی اس کا مطلب ہے کہ سمت میں ہوائی جہاز کی میزائل مائنس رفتار کی رفتار کے برابر ہوگی اور اس لئے یہاں r علیحدگی اس علیحدگی کی تبدیلی کی شرح ہے یہ سے جو ہم اعداد و شمار سے بھی دیکھتے ہیں یہاں اور حقیقت میں مجھے یہاں نہیں رکھنا چاہئے تھا۔ ویکٹر کا نشان تو اب میں ان کو یہاں کاٹ رہا ہوں اور اگر ہم اس اعداد و شمار کو دیکھیں ہے ϕ سمت میں طیارے کی رفتار معلوم ہوتی ہے یہ زاویہ بھی r تو ہمیں اور اگر میں اسے ϕ کے برابر ہوتا ہے۔ $\cos \phi$ مائنس vm کے برابر ہوگا لہذا علیحدگی کی تبدیلی کی شرح $\cos \phi$ va تو یہ انضمام کرتا ہوں

وہ وقت t تک جہاں کیپٹل t کے ضم ہونے کے برابر ہے صفر سے $vm \cos \phi dt$ ہے dr تو مجھے جو ملتا ہے وہ جب میں اسے ضم کرتا ہوں dr ہوتا ہے جب میزائل طیارے سے ٹکراتا ہے اور یہ

تو یہ ٹوٹل برابر ہوتا ہے۔ ان دونوں کے درمیان علیحدگی کیونکہ یہ ڈاکٹر جب ہم اسے دیکھتے ہیں مربع کا مربع جڑ ہے لہذا ہمیں جو ملتا ہے وہ ہمیں ایک b تو یہ کل علیحدگی کے سوا کچھ نہیں ہے جو وہاں تھا اور یہ علیحدگی ایک مربع جمع مربع کا یہ وہ علیحدگی تھا جو شروع میں موجود تھا اور آخر میں علیحدگی صفر b مساوات ملتی ہے جو ہمیں مربع جڑ بتاتی ہے۔ ایک مربع جمع کو ضم کریں گے dr کے برابر ہو جاتی ہے لہذا جب ہم

$to t \quad vm \cos \phi dt$ مربع کا مربع جڑ ہے یہ صفر سے ضم ہونے کے برابر ہو گا۔ b تو ہمیں جو ملے گا وہ مربع جمع کا انٹیگرل تلاش کرنا سیدھا آگے نہیں ہے کیونکہ $\cos \phi dt$ وقت کے ساتھ بدل رہا ہے لہذا ϕ اب یہاں ہمیں کیا احساس ہے کہ زاویہ t اوقات vm مربع برابر ہے b بدل رہا ہے لہذا ہم یہاں سے جو حاصل کرسکتے ہیں وہ ہے جڑ کا ایک مربع جمع ϕ بر پوزیشن پر زاویہ $va \times \int \cos \phi dt$ مائنس

تلاش کرسکتے ہیں جو ہمارے پاس مسئلہ میں ہے اور $\cos \phi$ تو پھر ہم یہ سوال پوچھتے ہیں کہ کیا ہم کسی دوسری معلومات سے انٹیگرل سمت میں اور چونکہ ہم نے اپنے کو آرڈینیٹ سسٹم کو ہوائی جہاز کے حوالہ فریم پر رکھا ہے x جو ہمیں محسوس ہوتا ہے اگر ہم دیکھتے ہیں پھر کا جزو ہے۔ میزائل کی x کے برابر ہوگی یہ $vm \cos \phi$ سمت میں ہوائی جہاز کے حوالے سے میزائل کی رشتہ دار رفتار یہ x اس لئے سے لکھ سکتے dt کو dx کے برابر ہے لہذا ہمارے پاس جو ہے وہ یہ ہے کہ ہم اس va جزو جو x رفتار مائنس ہوائی جہاز کی رفتار کا اور اگر میں اسے ضم $vm \cos \phi dt$ فاصلے میں علیحدگی ہے یہ برابر ہے x ہیں جو ہوائی جہاز کے حوالہ کے فریم میں کرتا ہوں

فاصلہ جو ہوائی x کے برابر ہو جائے گا اور یہ dx تو مجھے جو ملے گا وہ انٹیگرل جو میزائل کو ہوائی جہاز کے $instance$ جہاز کے حوالہ فریم میں منتقل ہوتا ہے وہ ابتدائی علیحدگی کے سوا کچھ نہیں ہے کیونکہ ڈی ہے سمت میں احاطہ کرنا ہوتا ہے لہذا یہاں سے ہمیں جو ملتا ہے وہ ہے ہمیں دوسری مساوات ملتی ہے جو ہمیں دیتی ہے x حوالہ فریم میں اسے مساوات نمبر 2 کہہ سکتا ہے اور جو $v \cos \phi dt$ مائنس t سے θ سے $\int \cos \phi dt$ vm times integral $\cos \phi dt$ a is equal to $vm \times \int \cos \phi dt$ t کی قدر صفر سے $\cos \phi dt$ مساوات مجھے پہلے ملی تھی میں اسے مساوات نمبر ایک کے طور پر کہہ سکتا ہوں ایک سے ہم انٹیگرل حاصل کر سکتے ہیں اور ہم 2 میں بدل دیتے ہیں اور جب ہم تمام زیادہ سے زیادہ پھر آخر کار اس متبادل سے ہمیں جو ملے گا وہ یہ ہے کہ مربع مائنس بمقابلہ مربع اب آئیے ہم حرکیات کے ایک اور پہلو کو دیکھیں vm مربع کا مربع جڑ کے برابر ہوتا ہے b برابر نکلتا ہے ایک مربع پلس کو دیکھتے ہیں اور دیکھتے ہیں کہ کیا ہم اس اسکیلر سے کچھ حاصل کر سکتے ہیں جیسا کہ ہم دیکھتے ہیں کہ a ڈاٹ v اور بتائیں ہم اس مقدار برابر ہے۔ $ah \cdot v$ ایکسپریشن ویکٹر ہے براہ کرم نوٹ کریں کہ تمام فارمولے جو ہم استعمال کرتے رہے ہیں جیسے a رفتار ویکٹر ہے اور v جمع نصف تک یہ فارمولے صرف اس صورت میں درست ہیں جب ایکسپریشن $v \cdot \theta$ ابتدائی رفتار جمع 80 تک یا نقل مکانی برابر ہے۔ مربع پر مستقل ہو اگر سرعت مختلف ہو

دونوں عمومی ہیں اس a اور v کے اس ڈاٹ پروڈکٹ کو دیکھ رہے ہیں اور a اور v تو یہ فارمولے درست نہیں ہیں اب ہم دو ویکٹر مقداروں کا مطلب ہے کہ وہ مستقل نہیں ہیں ان کے پاس ہو سکتا ہے کہ وہ وقت کے ساتھ مختلف ہو سکتے ہیں اور وہ اب کسی بھی سمت میں ہو سکتے ہیں ایک ہی سمت میں ہوتے ہیں اور میرا مطلب یہ ہے کہ وہ a میں ایک جہتی حرکت کی بات کرتے ہیں اور v موشن d جو ہم جانتے ہیں جب ہم 1 ویکٹر اور ویکٹر کے درمیان زاویہ یا v ہیں ایک دوسرے کے مخالف ہو سکتے ہیں یا وہ ایک ہی سمت میں ہو سکتے ہیں کے درمیان زاویہ ہو۔ a اور v اور ایسا زاویہ ہو سکتا ہے کہ کسی بھی جنرل میں v موشن میں ہمارے پاس d ہے لیکن دو π تو صفر یا کے درمیان کچھ بھی ہو سکتا ہے اور اس طرح کا جسم عام طور پر ایک مڑے π کے برابر نہیں ہوگا یہ صفر اور π فوری طور پر یہ θ یا ہوئے راستے پر چل رہا ہو گا صرف اس بات کا خلاصہ کرنے کے لئے جو ہم نے دیکھا تھا جب کوئی جسم ایک مڑے ہوئے راستے پر چلتا ہے تو رفتار ہمیشہ راستے کا مماس ہوتا ہے اور سرعت کے دو اجزاء ہوتے ہیں ایک جز جو راستے کا مماس ہوتا ہے جو رفتار کی تبدیلی کی شرح کے سوا کچھ نہیں ہوتا اور دوسرا جز جو راستے پر کھڑا ہوتا ہے اور جو دوسرے جز کو راستے کے گھماؤ کے مرکز کی طرف اشارہ کرتا ہے۔ اس کا مطلب یہ ہے کہ یہ مقامی طور پر ایک خمیدہ راستہ ہے ہم فرض کریں گے کہ اگر یہ جسم اس طرح حرکت کر رہا ہے کہ اگر یہ اس طرح حرکت کر رہا ہے کہ اگر یہ دائرے میں حرکت کر رہا ہے تو سرعت کا دوسرا جز اس دائرے کے مرکز کی طرف اشارہ کرے گا اور یہ جسے ہم عام جزو کہہ سکتے ہیں اور یہ رفتار مربع سے منحنی خطوط سے تقسیم کیا جاتا ہے

تو یہ ہمیشہ ایسا ہی ہوتا ہے جب کوئی جسم منحنی راستے میں سفر کرتا ہے اب میں جس بات پر بات کرنا چاہتا تھا وہ تھا اگر ہم اس اظہار کو dv دیکھیں۔ اب ایک بہت ہی ریاضیاتی مقدار کی طرح لگتا ہے جس میں کچھ رفتار ہے کچھ سرعت ہے لیکن آئیے اسے دیکھتے ہیں ہم اسے ڈاٹڈ کے dt of v بذریعہ d ہے اور اسے ہم لکھ سکتے ہیں dt بذریعہ dv ڈاٹڈ لکھ سکتے ہیں کیونکہ سرعت v کے ساتھ dt ساتھ اب ویکٹر کے بغیر ہے v کے نصف گنا کے برابر ہوگا جہاں dt سے d مربع کے v کو دو سے تقسیم کیا گیا ہے اور اس طرح یہ v ساتھ لہذا یہ رفتار کے برابر ہے

اگر یہ θ کے برابر ہے $v \cdot a$ تو اب یہاں سے کیا ہوگا ہم دیکھ سکتے ہیں کہ اگر ہم اس مقدار کو دیکھیں
 ٹی صفر ہے d مربع کا v بذریعہ d صفر کے برابر ہے یعنی $v \cdot a$ تو اس کا کیا مطلب ہے اگر
 v کے ساتھ نہیں بدل رہی ہے اور اگر ہمیشہ اگر ہر وقت t تو اس کا جسمانی معنی یہ ہے کہ رفتار وقت کے ساتھ نہیں بدل رہی ہے لہذا رفتار
 ہے $a \cdot \theta$ ڈاٹ
 ہے $v \cdot a \cdot \theta$ تو آئیے اسے لکھیں اگر ہر وقت

تو اس کا مطلب یہ ہوگا کہ ذرہ جس رفتار کے ساتھ ہے حرکت مستقل ہوتی ہے اس لیے اگر سرعت رفتار پر کھڑا ہے
 اب صفر سے زیادہ ہے a ڈاٹ v تو ذرہ کو مسلسل رفتار کے ساتھ سفر کرنا پڑتا ہے ہم اس نشان کو دیکھ سکتے ہیں اگر
 کے v ڈاٹ اے صفر سے بڑا ہوگا اگر یہ زاویہ تھیٹا v تو جسمانی طور پر یہ کہ ہوگا اگر یہ رفتار ہے ویکٹر اگر یہ ایکسلریشن ویکٹر ہے
 a کے درمیان ہے اور b ایک کوسائن تھیٹا ہے اگر زاویہ تھیٹا v درمیان اور یہ ہے اگر زاویہ تھیٹا θ اور 90 ڈگری کے درمیان ہے کیونکہ یہ
 ڈگری اور 180 ڈگری کے درمیان ہے 90
 بار کی شدت کے برابر ہوگا۔ زاویہ کے اوقات کا کوزائن اس کے برابر ہوگا v ڈاٹ اے v تو
 تو یہ θ سے کم ہو جائے گا۔

تبدیلی کی شرح کے برابر ہے یا رفتار کے مربع کی تبدیلی کی شرح نصف کے برابر ہے a کے ساتھ ڈاٹ v تو اب جیسا کہ ہم نے دیکھا ہے کہ
 v بذریعہ رفتار مربع مربع مثبت ہے اور اس کا مطلب یہ ہوگا کہ رفتار بڑھ رہی ہے اور اگر d ڈاٹ اے مثبت ہے اس کا مطلب ہے v تو اگر
 سے کم ہے $a \cdot \theta$ ڈاٹ

تو اس کا مطلب یہ ہوگا کہ ذرہ کے راستے کے دوران ذرہ کی رفتار کم ہو جائے گی۔ بعض اوقات جب ہمیں مقداروں کے بارے میں کچھ نتیجہ اخذ
 کرنا ہوتا ہے

تو ہم ان ریاضیاتی حقائق کو استعمال کرتے ہوئے ریاضی کا استعمال کرتے ہوئے معیار کی تشریحات کے بارے میں کچھ نتیجہ اخذ کر سکتے ہیں
 جو ہم بہت آسانی سے کر سکتے ہیں اب ہم نے اب تک جو کچھ کیا ہے وہ یہ ہے کہ ہم نے حرکات کی مساوات کا مطالعہ کیا ہے۔ ایک جہتی موٹ
 کے لیے آئن دو جہتی حرکت کے لیے ہم نے انہیں مستقل سرعت کے کیس کے لیے کیا ہم نے اس صورت کو بھی اخذ کیا جب ایکسلریشن مستقل
 نہیں ہے تب یا پھر ہم آپ پوزیشن ویکٹر کی رفتار اور سرعت کو مشتق کے طور پر لکھتے ہیں کہ ایکسلریشن رفتار اور پوزیشن ویکٹر کا مشتق ہے۔
 پوزیشن ویکٹر کا مشتق ہمیں رفتار ویکٹر فراہم کرتا ہے اور ہم نے دیکھا ہے کہ ویکٹر کی مقدار کو کس طرح تفریق کرنا ہے لہذا ہم نے ایک ذرہ کی
 حرکت کا مطالعہ مکمل کیا ہے کہ کسی ذرے کی حرکت کی وضاحت کیسے کی جائے یہ کیا ہے ہم اب تک کائینیٹکس کہتے ہیں اور ایک اور چیز
 دیکھتے ہیں dt بذریعہ $rd\theta$ جس کا میں نے آپ سے واضح طور پر اظہار کیا وہ یہ ہے کہ جب ہم
 تو ہم دوسرے مشتق پر چلے جاتے ہیں جو کہ ایکسلریشن آہ تک ہوتا ہے بعض اوقات سوال پوچھا جاتا ہے کہ ہم ایسا کیوں نہیں کرتے؟ تیسرے
 مشتق یا چوتھے مشتق پر جائیں اور اس کی وجہ اس وقت واضح ہو جائے گی جب ہم اس بات کا مطالعہ کریں گے کہ حرکت کی وجہ کیا ہے اب تک
 یہ سمجھنے کے لیے کہ حرکت کی وجہ کیا ہے اب اس کے بعد ہم کیا کریں گے g ہم نے کوشش کیے بغیر حرکت کی تفصیلات کا مطالعہ کیا ہے۔
 جا رہے ہیں، ہم یہ سمجھنے کی کوشش کریں گے کہ ایک جسم کیوں حرکت کرنے لگتا ہے اور ہم کیا دیکھیں گے کہ ایک مقدار ہوتی ہے جسے قوت
 کہتے ہیں اور کب۔ کسی جسم پر قوت کا اطلاق ہوتا ہے جس کی وجہ سے جسم کی حرکت میں تبدیلی آتی ہے اور یہ وہی چیز ہے جو نیوٹن کے
 قانون کے تحت آتی ہے اور اسی کو ہم حرکیات کہتے ہیں اور ایک ساتھ حرکیات اور حرکیات کو کہا جاتا ہے لہذا اب مطالعہ کیا جا رہا ہے۔
 کسی ذرے کی حرکت اور حرکیات اب ہم اپنے اگلے ماڈیول میں کسی ذرے کی حرکیات پر
 توجہ مرکوز کریں گے جس کا مطلب ہے کہ ہم کسی ذرے کو دیکھیں گے اور پھر ہم قوت کو کسی ذرے کی رفتار کی تبدیلی کی شرح سے جوڑیں
 گے جس کی ہم وضاحت کریں گے۔ اور یہی نیوٹن کے قوانین ہمیں بتاتے ہیں۔