



(For HSC & Pre-Admission)

পদাৰ্থবিজ্ঞান প্রথম পত্ৰ

তৃতীয় অধ্যায়: গতিবিদ্যা

সার্বিক ব্যবস্থাপনায়

উদ্ধৃত ফিজিক্স টিম

প্রচন্দ

মোঃ রাকিব হোসেন

অক্ষর বিন্যাস

জায়েদ, মিঠুন ও হৃদয়

অনুপ্রেরণা ও সহযোগিতায়

মাহমুদুল হাসান সোহাগ
মুহাম্মদ আবুল হাসান লিটন

কৃতিজ্ঞতা

উদ্ধৃত-উন্মুক্ত-উত্তোলন

শিক্ষা পরিবারের সকল সদস্য

প্রকাশনায়

উদ্ধৃত একাডেমিক এন্ড এডমিশন কেয়ার

প্রকাশকাল

প্রথম প্রকাশ: জানুয়ারি, ২০২৩ ইং

সর্বশেষ সংস্করণ: আগস্ট, ২০২৩ ইং

অনলাইন পরিবেশক

rokomari.com



কপিরাইট © উদ্ধৃত

সমস্ত অধিকার সংরক্ষিত। এই বইয়ের কোনো অংশই প্রতিষ্ঠানের লিখিত অনুমতি
ব্যতীত ফটোকপি, রেকর্ডিং, বৈদ্যুতিক বা যান্ত্রিক পদ্ধতিসহ কোনো উপায়ে
পুনরুৎপাদন বা প্রতিলিপি, বিতরণ বা প্রেরণ করা যাবে না। এই শর্ত লজ্জিত হলে
উপযুক্ত আইনি ব্যবস্থা গ্রহণ করা হবে।

প্রিয় শিক্ষার্থী বন্ধুরা,

তোমরা শিক্ষা জীবনের একটি গুরুত্বপূর্ণ ধাপে পদার্পণ করেছো। মাধ্যমিকের পড়াশুনা থেকে উচ্চ মাধ্যমিকের পড়াশুনার ধাঁচ ভিন্ন এবং ব্যাপক। মাধ্যমিক পর্যন্ত যেখানে ‘বোর্ড বই’-ই ছিল সব, সেখানে উচ্চ-মাধ্যমিকে বিষয়ভিত্তিক নির্দিষ্ট কোন বই নেই। কিন্তু বাজারে বোর্ড অনুমোদিত বিভিন্ন লেখকের অনেক বই পাওয়া যায়। একারণেই শিক্ষার্থীরা পাঠ্যবই বাছাইয়ের ক্ষেত্রে দিখায় ভোগে। এছাড়া, মাধ্যমিকের তুলনায় উচ্চ-মাধ্যমিকে সিলেবাস বিশাল হওয়া সত্ত্বেও প্রস্তুতির জন্য খুবই কম সময় পাওয়া যায়। জীবনের অন্যতম গুরুত্বপূর্ণ এই ধাপের শুরুতেই দিধা-দুর্দ থেকে মুক্তি দিতে আমাদের এই Parallel Text। উচ্চ মাধ্যমিক পর্যায়ে শিক্ষার্থীদের হতাশার একটি মুখ্য কারণ থাকে পাঠ্যবইয়ের তাত্ত্বিক আলোচনা বুঝতে না পারা। এজন্য শিক্ষার্থীদের মাঝে বুঝে বুঝে পড়ার প্রতি অনীহা তৈরি হয়। তাই ফলস্বরূপ শিক্ষার্থীরা HSC ও বিশ্ববিদ্যালয় ভর্তি পরীক্ষায় ভালো ফলাফল করতে ব্যর্থ হয়।

তোমাদের লেখাপড়াকে আরও সহজ ও প্রাণবন্ত করে তোলার বিষয়টি মাথায় রেখে আমাদের Parallel Text বইগুলো সাজানো হয়েছে সহজ-সাবলীল ভাষায়, অসংখ্য বাস্তব উদাহরণ, গল্প, কার্টুন আর চিত্র দিয়ে। প্রতিটি টপিক নিয়ে আলোচনার পরেই রয়েছে গাণিতিক উদাহরণ; যা টপিকের বাস্তব প্রয়োগ এবং গাণিতিক সমস্যা সমাধান সম্পর্কে ধারণা দেয়ার পাশাপাশি পরবর্তী টপিকগুলো বুঝতেও সাহায্য করবে। তোমাদের বোঝার সুবিধার জন্য গুরুত্বপূর্ণ সংজ্ঞা, বৈশিষ্ট্য, পার্থক্য ইত্যাদি নির্দেশকের মাধ্যমে আলাদা করা হয়েছে। এছাড়াও যেসব বিষয়ে সাধারণত ভুল হয়, সেসব বিষয় ‘সতর্কতা’ এর মাধ্যমে দেখানো হয়েছে।

তবে শুধু বুঝতে পারাটাই কিন্তু যথেষ্ট নয়, তার পাশাপাশি দরকার পর্যাপ্ত অনুশীলন। আর এই বিষয়টি আরও সহজ করতে প্রতিটি অধ্যায়ের কয়েকটি টপিক শেষে যুক্ত করা হয়েছে ‘টপিকভিত্তিক বিগত বছরের প্রশ্ন ও সমাধান’। যার মধ্যে রয়েছে বিগত বোর্ড পরীক্ষার প্রশ্নের পাশাপাশি বুয়েট, রংয়েট, কুয়েট, চুয়েট, মেডিকেল ও ঢাকা বিশ্ববিদ্যালয়সহ বিভিন্ন বিশ্ববিদ্যালয়ের ভর্তি পরীক্ষার প্রশ্ন ও সমাধান। এভাবে ধাপে ধাপে অনুশীলন করার ফলে তোমরা বোর্ড পরীক্ষার শতভাগ প্রস্তুতির পাশাপাশি ভর্তি পরীক্ষার প্রস্তুতিও নিতে পারবে এখন থেকেই। এছাড়াও অধ্যায় শেষে রয়েছে ‘গুরুত্বপূর্ণ প্র্যাক্টিস প্রবলেম’ ও ‘গাণিতিক সমস্যাবলি’ যা অনুশীলনের মাধ্যমে তোমাদের প্রস্তুতি পূর্ণাঙ্গ হবে।

আশা করছি, আমাদের এই Parallel Text একই সাথে উচ্চ মাধ্যমিকে তোমাদের বেসিক গঠনে সহায়তা করে HSC পরীক্ষায় A+ নিশ্চিত করবে এবং ভবিষ্যতে বিশ্ববিদ্যালয় ভর্তিযুদ্ধের জন্য প্রস্তুত রাখবে।

তোমাদের সার্বিক সাফল্য ও উজ্জ্বল ভবিষ্যত কামনায়-



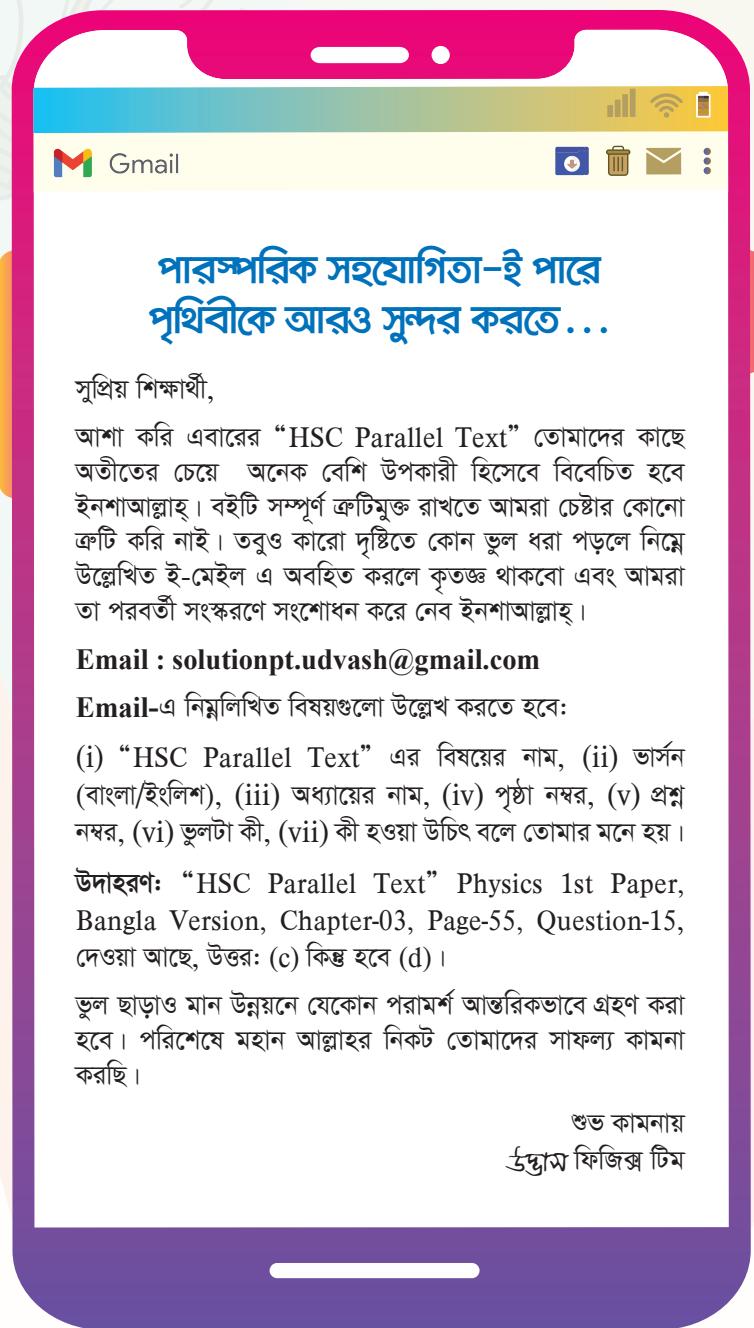
উদ্বাম ফিজিক্স টিম



পদাৰ্থবিজ্ঞান প্রথম পত্ৰ

তৃতীয় অধ্যায়: গতিবিদ্যা

ক্র.নং	বিষয়বস্তু	পৃষ্ঠা
০১	প্রসঙ্গ কাঠামো	০১
০২	স্থিতি ও গতি	০২
০৩	টপিক ভিত্তিক বিগত বছরের প্রশ্ন ও সমাধান	০৯
০৪	সমাতৃরণের ক্ষেত্রে একমাত্রিক গতির সমীকরণ	১১
০৫	লেখচিত্রের সাহায্যে গতি বর্ণনা	১৬
০৬	টপিক ভিত্তিক বিগত বছরের প্রশ্ন ও সমাধান	২০
০৭	মুক্তভাবে পড়স্তুত বক্তৃর গতি ও গ্যালিলিওর সূত্র	২৬
০৮	উল্লম্ব গতি	২৭
০৯	গতির সমীকরণ হতে গ্যালিলিওর সূত্র	৩৫
১০	টপিক ভিত্তিক বিগত বছরের প্রশ্ন ও সমাধান	৩৭
১১	বক্রপথে বক্তৃর গতি	৩৯
১২	প্রক্ষিপ্ত বক্তৃর গতি	৪১
১৩	টপিক ভিত্তিক বিগত বছরের প্রশ্ন ও সমাধান	৫৩
১৪	বৃত্তীয় গতি	৬০
১৫	বৃত্তাকার গতি সংক্রান্ত কয়েকটি রাশি	৬১
১৬	কৌণিক গতির সমীকরণ	৬৯
১৭	টপিক ভিত্তিক বিগত বছরের প্রশ্ন ও সমাধান	৭১
১৮	একত্রে সব গুরুত্বপূর্ণ সূত্র	৭৫
১৯	গুরুত্বপূর্ণ প্র্যাকটিস প্রবলেম	৭৭
২০	গাণিতিক সমস্যাবলি	৮৪



অধ্যায় ০৩

গতিবিদ্যা



পড়স্ত বিকেল। বাসাইলভোগ গ্রামের স্কুল মাঠকে ঘিরে তখন টানটান উভেজনা। একদল স্কুল পড়ুয়ার মাঝে চলছে ক্রিকেট খেলার লড়াই। শেষ ওভারে দরকার ১৯ রান। ক্রিজে দলের সেরা ব্যাটসম্যান মাসুম। বিপক্ষ দলের বোলার আসীরের করা প্রথম ৫ বলে তুলে নিলো ১৪ রান। শেষ বলে দরকার ৫ রান। আসীরের করা শেষ বলে আত্মবিশ্বাসী মাসুম সজোরে ব্যাট চালাল। ব্যাটে-বলে হলোও দারকণ! কিন্তু বল যতটা না দূরত্ব অতিক্রম করলো তার চেয়ে বেশি উচ্চতায় উঠল। অনেক উপরে উঠে যাওয়া বল দুর্বাস্ত দক্ষতায় বাটন্ডারি লাইনে লুফে নিলো দীপ। ক্যাচ আউট! মাসুম হতাশ। এর চেয়ে কম জোরে ব্যাট চালিয়েও সে অন্যায়ে ছক্কা হাঁকায়। কেন যে এমন হলো!!!! তোমরা জেনে আবাক হবে যে, স্কুল পড়ুয়া মাসুম কলেজে উঠে “গতিবিদ্যা” অধ্যায়টি পড়ে তার সেই সজোরে মারা শটটি ছক্কা না হওয়ার কারণ খুঁজে পেয়েছিলো।



একটি বিমানকে উড়াল দেওয়ার সময় কানিক্ষিত বেগ অর্জন করতে হলে রানওয়ে বরাবর কতটুকু দূরত্ব যেতে হবে? ক্রিকেট খেলায় ক্রিকেট বলকে কীভাবে ব্যাট দ্বারা আঘাত করলে তা সবচেয়ে বেশি দূরত্ব অতিক্রম করবে? হাত ফসকে গ্লাস নিচে পড়ে গেলে সেটি ভাঙ্গার আগেই ধরার জন্য কত সময় পাওয়া যাবে? এসকল প্রশ্নের উত্তর পাওয়ার জন্য আমাদেরকে পদাৰ্থবিজ্ঞানের একটি শাখার সাথে পরিচিত হতে হবে, এর নাম গতিবিদ্যা। গতিবিদ্যা পদাৰ্থবিজ্ঞানের অন্যতম বিস্তৃত শাখা। এই অধ্যায়ে আমরা সমতলে বিভিন্ন বস্তুর গতি বিষয়ক রাশিগুলো নিয়ে আলোচনা করব। গতিপথের উপর ভিত্তি করে গতি তিন ধরনের হতে পারে যথা-একমাত্রিক, দ্বিমাত্রিক ও ত্রিমাত্রিক গতি। এ অধ্যায়ে আমরা গতি সংক্রান্ত বিভিন্ন সমীকরণ, এদের ব্যবহার ও প্রয়োগ সম্পর্কে বিস্তারিতভাবে জানব।

প্রসঙ্গ কাঠামো

মনে করা যাক, একটি রশির দুই প্রান্ত দুটি গাছের সাথে বাঁধা। একটি পাখি রশির উপর অবস্থান করছে Fig 3.01 তোমাকে বলা হলো পাখিটির অবস্থান নির্ণয় করতে। পাখির অবস্থান নির্ণয়ের জন্য শুধুমাত্র এই তথ্য যথেষ্ট নয়। আমাদেরকে আরও তথ্য জানতে হবে। যেমন: তোমাকে আরও বলা হল বামপাশের গাছটি হতে 3m দূরে পাখিটি অবস্থান করছে। এবার আমরা সম্পূর্ণভাবে পাখিটির অবস্থান নির্ণয় করতে পারি। আমরা বলব, বামপাশের গাছ হতে রশি বরাবর 3m সামনে আগালে সেটাই হবে পাখিটির অবস্থান।

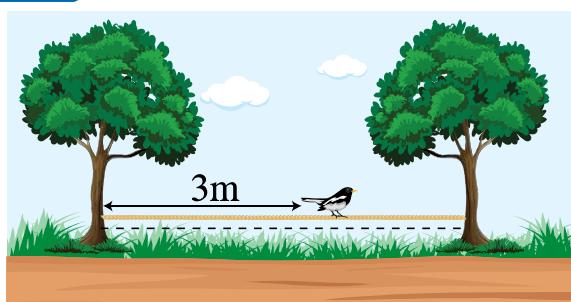


Fig 3.01

অর্থাৎ, আমরা সর্বদা কোনো একটি বস্তুর সাপেক্ষে অন্যান্য বস্তুর অবস্থান নির্ণয় করতে পারি। আমাদের সুবিধামত কোনো একটি বিন্দুর অবস্থান শূন্য ধরে নিয়ে তার সাপেক্ষে অন্যান্য বস্তুর অবস্থান নির্ণয় করি। এই নির্দিষ্ট বিন্দুকে আমরা বলি প্রসঙ্গ কাঠামো মূলবিন্দু। যেমন: পাখিটির অবস্থান নির্ণয়ের সময় বামপাশের গাছটি হল আমাদের প্রসঙ্গ কাঠামো।

এটি হল একমাত্রিক স্থানান্তর অবস্থায় অবস্থান নির্ণয়ের উদাহরণ।



এবাব মনে কৰো, শাফিন একটি ফুটবল নিয়ে মাঠের মধ্যে দৌড়াচ্ছে

Fig 3.02। তোমাকে বলা হল শাফিনের অবস্থান নিৰ্ণয় কৰতে। এখানেও আমাদেৱকে একটি বিন্দুকে নিৰ্দিষ্ট কৰে নিয়ে তাৰ সাপেক্ষে অবস্থান নিৰ্ণয় কৰতে হবে। ধৰা যাক, সেই বিন্দুটি হল মাঠের একদম মাঝখানেৰ বিন্দু। এই বিন্দু থেকে মাঠের দৈৰ্ঘ্য বৰাবৰ 15 m ডানে ও প্ৰস্থ বৰাবৰ 5 m উপৱে গেলে শাফিনেৰ অবস্থান পাওয়া যাবে।

অৰ্থাৎ, মাঠেৰ মাঝখানেৰ বিন্দুটিৰ অবস্থানকে মূলবিন্দু $(0, 0)$ ধৰে নিলে শাফিনেৰ অবস্থান হবে $(15, 5)$ ।

এক্ষেত্ৰে অবস্থান নিৰ্ণয়ৰ জন্য আমাদেৱকে দুটি অক্ষেৰ সাহায্য নিতে হচ্ছে। তাই একে আমৰা বলব ত্ৰিমাত্ৰিক স্থানাঙ্ক ব্যবস্থায় প্ৰসঙ্গ কাঠামোৰ উদাহৰণ।

এবাব মনে কৰ, শাফিন গোলপোস্টেৰ উদ্দেশ্যে ফুটবল কিক কৰলো

Fig 3.03। এবাব ফুটবলটিৰ অবস্থান কীভাৱে নিৰ্ণয় কৰা যায়? এবাব দৈৰ্ঘ্য ও প্ৰস্থেৰ পাশাপাশি আমাদেৱকে আৱাও একটি অক্ষেৰ সাহায্য নিতে হবে, তা হল উচ্চতা। শাফিনেৰ অবস্থানকে আমৰা প্ৰসঙ্গ কাঠামোৰ মূলবিন্দু ধৰলে তাৰ 5 m সামনে, 2 m ডানপাশে ও 3 m উপৱে গেলে ফুটবলটিৰ অবস্থান পাওয়া যাবে। অৰ্থাৎ, ফুটবলটিৰ অবস্থান $(5, 2, 3)$ ।

এটি হল ত্ৰিমাত্ৰিক স্থানাঙ্ক ব্যবস্থায় প্ৰসঙ্গ কাঠামোৰ উদাহৰণ।

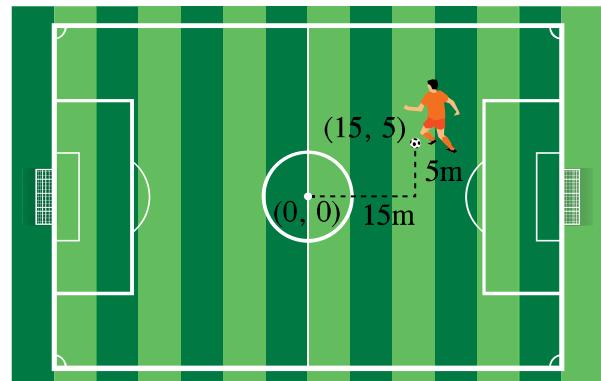


Fig 3.02

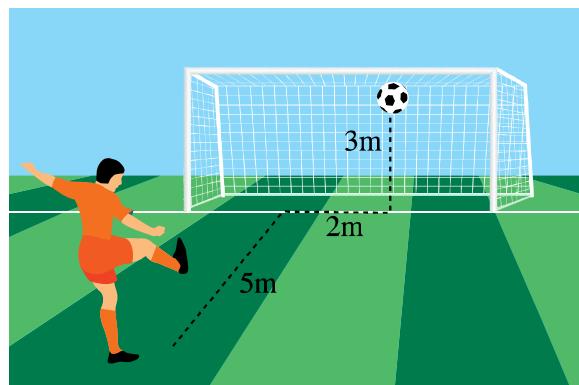


Fig 3.03



প্ৰসঙ্গ কাঠামো: বন্ধৰ অবস্থান বা গতি বৰ্ণনাৰ জন্য যে স্থানাঙ্ক ব্যবস্থা গ্ৰহণ কৰা হয় তাকে প্ৰসঙ্গ কাঠামো বলে।

স্থিতি ও গতি

ধৰ, তুমি বাসে কৰে ঢাকা যাচ্ছো। রাস্তায় দাঁড়িয়ে থাকা একজন ব্যক্তি কী দেখবে? নিচয়ই দেখবে যে তুমি সামনে এগিয়ে যাচ্ছো, তাই না? আবাৰ বাসে তোমার সাথে বসা আৱেকজন কী দেখবে? সে দেখবে যে তুমি তোমাৰ নিৰ্ধাৰিত আসনে বসে আছো। এমন মনে হচ্ছে না যে, রাস্তাৰ ধাৰে দাঁড়িয়ে থাকা মানুষটাৰ সাপেক্ষে তুমি গতিশীল কিন্তু বাসেৰ মধ্যে বসা অন্য যাত্ৰীৰ সাপেক্ষে সেই তুমই আবাৰ স্থিৰ? একেক জনেৰ কাছে তোমাৰ গতীয় অবস্থান একেকৰকম, আসলেও তাই! অৰ্থাৎ স্থিতি বা গতি, সবই আপেক্ষিক। আমৰা সৰ্বদা একটি প্ৰসঙ্গ কাঠামো নিৰ্ধাৰণ কৰে তাৰপৰ ঐ কাঠামোৰ সাপেক্ষে অন্য কোনো বন্ধৰ গতি বা স্থিতি বৰ্ণনা কৰে থাকি।

যদি প্ৰসঙ্গ কাঠামোৰ সাপেক্ষে সময়েৰ সাথে কোনো বন্ধৰ অবস্থানেৰ পৱিবৰ্তন না ঘটে তবে তাকে স্থিতি বা স্থিতি স্থিৰ আছে বলা যায়।



গতি: প্ৰসঙ্গ কাঠামোৰ সাপেক্ষে সময়েৰ সাথে কেনো বন্ধৰ অবস্থানেৰ পৱিবৰ্তনকে গতি বলে।

স্থিতি: প্ৰসঙ্গ কাঠামোৰ সাপেক্ষে সময়েৰ সাথে কেনো বন্ধৰ অবস্থানেৰ পৱিবৰ্তন না ঘটলে তাকে স্থিতি বলে।

আমৰা গতিৰ সংজ্ঞায় একটি ব্যাপার খেয়াল কৰবো- ‘প্ৰসঙ্গ কাঠামো’। গতি বৰ্ণনা কৰাৰ জন্য প্ৰসঙ্গ কাঠামো খুবই গুৰুত্বপূৰ্ণ। এটি ছাড়া স্থিতি বা গতি কোনো অৰ্থই প্ৰকাশ কৰে না। মহাবিশ্বে সত্যিকাৰ অৰ্থেই স্থিৰ এমন কোনো প্ৰসঙ্গ কাঠামো নেই। তাই এই মহাবিশ্বেৰ কোনো গতি বা স্থিতিই পৱল নয়। অৰ্থাৎ ‘সকল গতিই আপেক্ষিক, সকল স্থিতিই আপেক্ষিক’।



দূৰত্ব ও সৱণ

মনে কৰ, তুমি একটি পার্কের রাস্তা দিয়ে হাঁটছো। পার্কের রাস্তাটি দেখতে Fig 3.04 এৰ মতো। তুমি রাস্তার A বিন্দু থেকে যাত্রা শুৱ কৰে B বিন্দু হয়ে C বিন্দুতে পৌঁছালে। তোমাকে যতটুকু পথ অতিক্ৰম কৰতে হয়েছে সেই পথেৰ দৈৰ্ঘ্যই হল তোমাৰ অতিক্ৰান্ত দূৰত্ব। এখানে দৈৰ্ঘ্য মাপাৰ ক্ষেত্ৰে দিক-এৰ কোনো গুৰুত্ব নেই। তাই দূৰত্ব একটি ক্ষেত্ৰীয় রাশি। এইক্ষেত্ৰে দূৰত্বেৰ মান হবে $AB + BC$ ।

তাহলে সৱণ কী? সৱণ একটি ভেষ্টেৰ রাশি। সৱণ বলতে বোৰায় বস্তু কতটুকু সৱেছে। তোমাৰ যাত্রাপথেৰ আদি ও শেষ বিন্দুকে যদি একটি সৱলৱেখা দ্বাৰা যুক্ত কৰা হয়, তাহলে আদিবিন্দু হতে শেষবিন্দু পয়স্ত সৱলৱেখাৰ দৈৰ্ঘ্য হবে সৱণেৰ মান। আৰ সৱণেৰ দিক হবে আদিবিন্দু হতে শেষবিন্দুৰ দিকে। তোমাৰ ক্ষেত্ৰে সৱণেৰ মান হল AC আৰ দিক হল A থেকে C বিন্দুৰ দিকে। একমাত্ৰিক গতিৰ ক্ষেত্ৰে কোনো বস্তুৰ সৱণ হবে মূলবিন্দুৰ সাপেক্ষে শেষ অবস্থান ও আদি অবস্থানেৰ বিয়োগফল। দ্বিমাত্ৰিক বা ত্ৰিমাত্ৰিক গতিৰ ক্ষেত্ৰে আমাদেৱকে ভেষ্টেৰ সাহায্য নিতে হবে। Fig 3.04 এৰ ক্ষেত্ৰে সৱণেৰ মান হবে AC বাহৰ দৈৰ্ঘ্য।

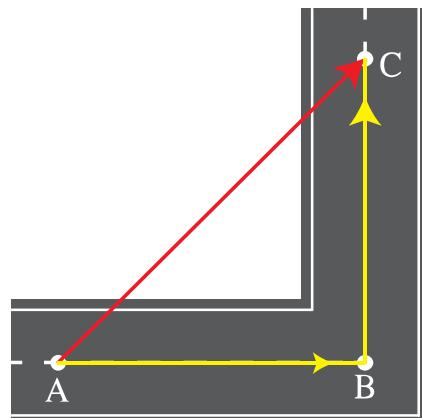


Fig 3.04

মনে কৰ, একটি বস্তু ত্ৰিমাত্ৰিক স্থানাঙ্ক ব্যবস্থাৰ A বিন্দু হতে B বিন্দুতে গৈল। তাহলে বস্তুটিৰ সৱণ হবে \overline{AB} । এখানে, A বিন্দু বা আদিবিন্দুৰ অবস্থান তেষ্টেৰ \overrightarrow{OA} এবং পাদবিন্দু B এৰ অবস্থান তেষ্টেৰ \overrightarrow{OB} । ভেষ্টেৰ যোগেৰ ত্ৰিভুজ সূচনাবলৈ, ΔOAB এ $\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB} \Rightarrow \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{OB} - \overrightarrow{OA}$ Fig 3.05। এৰ মানে কী বুবতে পাৱছো? সৱণ হল অবস্থান তেষ্টেৰ পৰিবৰ্তন।

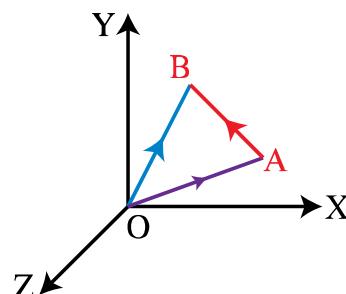


Fig 3.05

অবস্থান তেষ্টেৰ: প্ৰসঙ্গ কাৰ্যালয়ৰ মূলবিন্দুৰ সাপেক্ষে কোনো বিন্দুৰ অবস্থান যে ভেষ্টেৰেৰ সাহায্যে নিৰ্দেশ কৰা হয় তাকে অবস্থান তেষ্টেৰ বলে।
সৱণ: কোনো গতিশীল বস্তু নিৰ্দিষ্ট দিকে যে দূৰত্ব অতিক্ৰম কৰে তাকে ঐ বস্তুৰ সৱণ বলে।
দূৰত্ব: কোনো বস্তুৰ অতিক্ৰান্ত পথেৰ দৈৰ্ঘ্যকে দূৰত্ব বলে।

দূৰত্ব ও সৱণেৰ একক ও মাত্ৰা: SI পদ্ধতিতে দূৰত্ব ও সৱণেৰ একক ও মাত্ৰা একই। একক হল মিটাৰ (m) এবং মাত্ৰা হল [L]।

উদাহৱণ-০১: মাঠে একটি 40m ব্যাসাৰ্দেৰ অৰ্ধ বৃত্তাকাৰ ট্ৰ্যাক আছে। এক দৌড়বিদ ট্ৰ্যাকেৰ এক প্রান্ত থেকে দৌড় শুৱ কৰে অপৰ প্রান্তে পৌঁছালো। দৌড়বিদেৰ অতিক্ৰান্ত দূৰত্ব ও সৱণ নিৰ্ণয় কৰ।

সমাধান: দৌড়বিদ দ্বাৰা অতিক্ৰান্ত দূৰত্ব ট্ৰ্যাকেৰ দৈৰ্ঘ্যেৰ সমান।

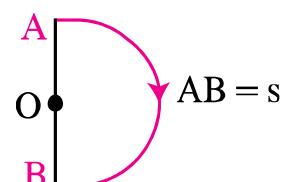
$$\therefore \text{অতিক্ৰান্ত দূৰত্ব, } d = \frac{2\pi R}{2} \\ = \pi \times 40 \text{ m} \\ = 125.664 \text{ m}$$

আবাৰ, দৌড়বিদেৰ সৱণ অৰ্ধ বৃত্তাকাৰ ট্ৰ্যাকেৰ ব্যাসেৰ সমান। যা দুটি প্রান্তকে সংযুক্ত কৰে।

$$\therefore \text{সৱণ, } s = 2R \\ = 2 \times 40 \text{ m} \\ = 80 \text{ m}$$

এবং সৱণেৰ দিক হল শুৱ প্রান্ত থেকে শেষ প্রান্তেৰ দিকে। এবাৰ আৱেকটি উদাহৱণ খেয়াল কৰা যাক।

মনে কৰ, তুমি একটি মাঠেৰ একটি কৰ্ণাৰ থেকে দৌড় শুৱ কৰে পুৱো মাঠ ঘুৱে আবাৰ একই কৰ্ণাৰে ফিৰে আসলৈ। তোমাৰ সৱণ কত হবে? অবিশ্বাস্য হলেও সত্য যে, তোমাৰ সৱণ শূন্য (0) হবে। কেনানা, দৌড় শুৱ আদিবিন্দু ও শেষবিন্দু একই। তাই সৱণেৰ সংজ্ঞানুযায়ী, তোমাৰ সৱণ হবে শূন্য।



কোনো বস্তুৰ অবস্থান ভেটেৱ দ্বাৰা বস্তুটি প্ৰসঙ্গ কাৰ্যামোৰ মূলবিন্দু হতে কোন দিকে কত দূৰে অবস্থিত, সে সম্পর্কে জানা যায়। সৱল থেকে জানা যায় বস্তুটি কোনদিকে কত দূৰত্বে যাচ্ছে। এখন আমোৱা আৱাও দুটি রাশি সম্পর্কে জানব-বেগ ও দ্ৰুতি। দ্ৰুতি থেকে আমোৱা জানতে পাৰি, কোনো বস্তু প্ৰতি একক সময়ে কতটুকু দূৰত্ব অতিক্ৰম কৰে। আৱ বেগ থেকে জানতে পাৰি, প্ৰতি একক সময়ে কতটুকু সৱল হচ্ছে। বেগ ও দ্ৰুতি দুই ধৰনেৰ হয় যথা: গড়বেগ, গড়দ্ৰুতি এবং তাৎক্ষণিক বেগ, তাৎক্ষণিক দ্ৰুতি। এ সম্পৰ্কে এখন আমোৱা বিস্তৃতি জানব।

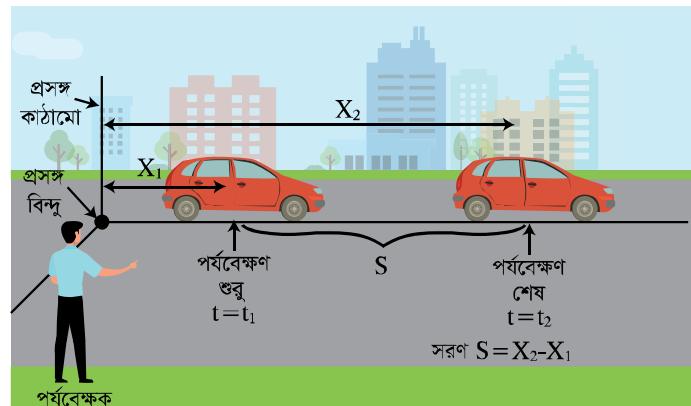


Fig 3.06

গড়বেগ ও গড় দ্ৰুতি

মনে কৰ, তুমি একটি দৌড় প্ৰতিযোগিতায় অংশ নেবে। এই প্ৰতিযোগিতাৰ ট্ৰ্যাকটি হল ACB Fig 3.07। t_1 সময়ে A বিন্দু থেকে দৌড় শুৱ কৰে ACB পথে t_2 সময়ে B বিন্দুতে পৌঁছালো। এখন তোমাকে যদি তোমাৰ দ্ৰুতি বেৱ কৰতে বলি তখন তুমি কী কৰবে?

দ্ৰুতি হল কোনো বস্তুৰ দূৰত্ব অতিক্ৰম কৰাৰ হাৰ। তাহলে তোমাৰ দ্ৰুতি কত হবে?

$$\text{এক্ষেত্ৰে, তোমাৰ গড় দ্ৰুতি হল } = \frac{\text{ACB পথেৰ দূৰত্ব}}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta x}{\Delta t}$$

কিন্তু এবাৱ যদি একই ঘটনায় তোমাৰ বেগ বেৱ কৰতে বলি তখন কী কৰতে হবে?

এবাৱ কিন্তু ব্যাপারটি দ্ৰুতি বেৱ কৰাৰ মতো সহজ না। দ্ৰুতি হচ্ছে কোনো বস্তুৰ অতিক্ৰান্ত দূৰত্বেৰ সাথে সম্পৰ্কিত। কিন্তু বেগ অতিক্ৰান্ত দূৰত্বেৰ সাথে সম্পৰ্কিত না। বেগ হল কোনো বস্তুৰ সৱলেৰ সাথে সম্পৰ্কিত।

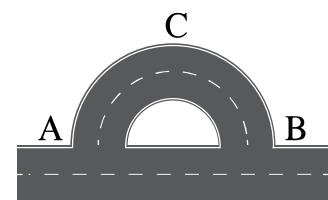


Fig 3.07

$$\text{অৰ্থাৎ, উপৱেৰ ঘটনায় তোমাৰ বেগ হবে } = \frac{\text{তোমাৰ সৱল}}{\text{প্ৰয়োজনীয় সময়}}.$$

উপৱেৰ ঘটনায়, তোমাৰ অতিক্ৰান্ত দূৰত্ব ও সৱল কিন্তু সমান নয়। তোমাৰ অতিক্ৰান্ত দূৰত্ব হচ্ছে ACB কিন্তু এই ঘটনায় তোমাৰ সৱল হবে AB। অৰ্থাৎ, তোমাৰ গড়বেগ = $\frac{AB \text{ পথেৰ দূৰত্ব}}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta s}{\Delta t}$

$$\text{তাহলে আমোৱা বলতে পাৰি, গড় দ্ৰুতি} = \frac{\text{মোট দূৰত্ব}}{\text{মোট অতিক্ৰান্ত সময়}} \text{ এবং গড়বেগ} = \frac{\text{মোট সৱল}}{\text{মোট অতিক্ৰান্ত সময়}}$$



গড়বেগ: যেকোনো সময় ব্যবধানে কোনো বস্তুৰ প্ৰতি একক সময়ে যে গড় সৱল ঘটে তাকে ঐ সময় ব্যবধানে বস্তুটিৰ গড়বেগ বলে।

গড় দ্ৰুতি: যেকোনো সময় ব্যবধানে কোনো বস্তুৰ প্ৰতি একক সময়ে যে গড় দূৰত্ব অতিক্ৰম কৰে তাকে ঐ সময় ব্যবধানে বস্তুটিৰ গড় দ্ৰুতি বলে।

বেগ ও দ্ৰুতিৰ একক ও মাত্ৰা: SI পদ্ধতিতে বেগ ও দ্ৰুতিৰ একক ও মাত্ৰা একই। একক হল ms^{-1} এবং মাত্ৰা হল $[\text{LT}^{-1}]$ ।

লক্ষণীয়: বেগ ও দ্ৰুতি হল দুটি ভিন্ন রাশি। বেগ হল ভেটেৱ রাশি। কাৱল বেগকে প্ৰকাশ কৰাৰ জন্য মান ও দিক উভয়ই প্ৰয়োজন হয়। কিন্তু দ্ৰুতি একটি ক্ষেলার রাশি। দ্ৰুতিকে শুধু মান দ্বাৰাই প্ৰকাশ কৰা যায়।

উদাহৰণ-০২: জিসান সাইকেল দিয়ে বাসা থেকে স্কুলে 10ms^{-1} বেগে এবং স্কুল থেকে খেলার মাঠে সমান সময়ে 15ms^{-1} বেগে যায়।

তাৰ গড় দ্ৰুতি কত?

$$\text{সমাধান: } \overleftarrow{S_1} \longrightarrow \overleftarrow{S_2} \longrightarrow$$

বাসা থেকে স্কুলে যাওয়াৰ দূৰত্ব S_1 এবং স্কুল থেকে মাঠেৰ দূৰত্ব S_2 ।

তাহলে, $s_1 = v_1 t$ এবং $s_2 = v_2 t$ [\because উভয় ক্ষেত্ৰেই সমান সময় লেগেছে]

$$\therefore \text{মোট সময় লেগেছে} = t + t = 2t$$



$$\begin{aligned}
 \text{তাহলে, গড় দ্রুতি } \bar{v} \text{ হলে, } \bar{v} &= \frac{s_1+s_2}{2t} \\
 &= \frac{v_1 t + v_2 t}{2t} \\
 \therefore \bar{v} &= \frac{v_1+v_2}{2} \\
 &= \frac{10+15}{2} \\
 &= 12.5 \text{ ms}^{-1}
 \end{aligned}$$

উদাহরণ-০৩: নাজমুল মতিবিল থেকে মালিবাগ 4ms^{-1} বেগে আসলো এবং 2ms^{-1} বেগে আবার মালিবাগ থেকে মতিবিল ফিরে গোলো। তার গড় দ্রুতি এবং গড়বেগ কত?

সমাধান: মোট দূরত্ব, $d = 2s$
এবং মোট সময়, $t = t_1 + t_2$

$$\begin{aligned}
 &= \frac{s}{v_1} + \frac{s}{v_2} \\
 \therefore \text{গড় দ্রুতি, } \frac{d}{t} &= \frac{2s}{\frac{s}{v_1} + \frac{s}{v_2}} \\
 &= \frac{2v_1 v_2}{v_1 + v_2} \\
 &= \frac{2 \times 4 \times 2}{4 + 2} \\
 &= 2.67 \text{ ms}^{-1}
 \end{aligned}$$

$$\text{এবং গড়বেগ} = \frac{\text{মোট সরণ}}{\text{মোট সময়}} = \frac{0}{t} = 0 \text{ ms}^{-1}$$

তাৎক্ষণিক বেগ ও তাৎক্ষণিক দ্রুতি

একটি ব্যাপার খেয়াল কর। পূর্ববর্তী উদাহরণে তুমি যখন দৌড় প্রতিযোগিতায় অংশ নিয়েছিলে তখন কিন্তু প্রতিযোগিতার পুরোটা সময় তোমার বেগ বা দ্রুতি সমান ছিল না। কিন্তু তুমও আমরা পুরোটা সময়কে একত্রে হিসেব করে একটি বেগ বা দ্রুতি বের করেছি। এই যে বেগ বা দ্রুতি পেলাম তা হল প্রতিযোগিতার পুরোটা সময়ে ভিন্ন ভিন্ন বেগ বা দ্রুতির গড়। অর্থাৎ, এই বেগ বা দ্রুতিটি হল তোমার গড়বেগ বা গড় দ্রুতি।

এখন মনে কর, একটি গাড়ি স্থির অবস্থান থেকে সরলপথে চলতে শুরু করেছে, যার বিভিন্ন মুহূর্তে অবস্থানকে আমরা $x = t^2$ সমীকরণ দ্বারা প্রকাশ করতে পারি। চলো গাড়িটির বিভিন্ন মুহূর্তে যাত্রা শুরুর স্থান হতে সরণ কেমন হবে, তা দেখে নিই।

$t(s)$	0	1	2	3	4	5
$x(m)$	0	1	4	9	16	25

$$\begin{aligned}
 \text{প্রথম } 5\text{s}-এ গাড়িটির গড়বেগ, } V_{avg} &= \frac{x_5 - x_0}{t_5 - t_0} \\
 &= \frac{25 - 0}{5 - 0} \\
 &= 5 \text{ ms}^{-1}
 \end{aligned}$$



$$0s - 1s \text{ সময়ের মধ্যে গাড়িটির গড়বেগ}, V_{0-1} = \frac{x_1 - x_0}{t_1 - t_0}$$

$$= \frac{1-0}{1-0}$$

$$= 1 \text{ ms}^{-1}$$

$$1s - 2s \text{ সময়ের মধ্যে গাড়িটির গড়বেগ}, V_{1-2} = \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1}$$

$$= \frac{4-1}{2-1}$$

$$= 3 \text{ ms}^{-1}$$

আমরা দেখতেই পাচ্ছি যে গাড়িটির বিভিন্ন সময়কালের গড়বেগ ভিন্ন ভিন্ন। অর্থাৎ, গাড়িটির বেগ প্রতিনিয়ত পরিবর্তিত হচ্ছে। এখন যদি তোমাকে ঠিক $4s$ মুহূর্তে গাড়িটির বেগ কত, তা জিজ্ঞেস করা হয়, তাহলে কী করবে?

$$\text{তুমি হয়তো এভাবে করতে পারো, } V = \frac{x_4 - x_0}{t_4 - t_0}$$

$$= \frac{16-0}{4-0}$$

$$= 4 \text{ ms}^{-1}$$

কিন্তু এটি ভুল! আমরা আগেই বলেছি, গাড়িটির বেগ প্রতি মুহূর্তে পরিবর্তিত হচ্ছে। আমরা যেটা নির্ণয় করেছি সেটা হল $0s$ থেকে $4s$ -সময়কালের মধ্যে গাড়িটির যতগুলো বেগ ছিল, সবগুলো বেগের গড়মান। কিন্তু আমরা চাই ঠিক $4s$ - মুহূর্তে গাড়িটির বেগ। এই বেগটি ইহল তাৎক্ষণিক বেগ। চলো আমরা $4s$ ও $4s$ - এর খুবই কাছাকাছি কোনো একটি সময় ব্যবধানের গড়বেগ নির্ণয় করি।

t_i	t_f	$x_i = t_i^2$	$x_f = t_f^2$	$v = \frac{x_f - x_i}{t_f - t_i}$
4	4.01	16	16.0801	8.01
4	4.001	16	16.008001	8.001
4	4.0001	16	16.00080001	8.0001

খেয়াল কর, $4s$ ও $4.01s$ - সময় ব্যবধানে গড়বেগ 8.01 ms^{-1} । $4s$ ও $4.001s$ - সময় ব্যবধানে গড়বেগ 8.001 ms^{-1} । $4s$ ও $4.0001s$ - সময় ব্যবধানে গড়বেগ 8.0001 ms^{-1} । তুমি বুঝতেই পারছো, t_f কে আমরা যতই t_i এর কাছাকাছি নিয়ে আসছি, গড়বেগের মান ততই একটি নির্দিষ্ট সংখ্যার কাছাকাছি চলে আসছে (সংখ্যাটি যে 8, তা তোমরা নিশ্চয়ই বুঝে ফেলেছো)। এভাবে আমরা যদি t_f কে t_i এর কাছাকাছি আনতে থাকি (ধরে নাও অসীম সংখ্যক বার) যেন $(t_f - t_i) \rightarrow 0$ বা শূন্যের খুবই কাছাকাছি হয় বা অতি ক্ষুদ্র হয়, তাহলে বেগের মানও একটি নির্দিষ্ট মানের খুবই কাছাকাছি হবে। বেগের এই নির্দিষ্ট মানটিকেই আমরা গাড়িটির এই মুহূর্তের তাৎক্ষণিক বেগ বলতে পারি।

গাড়িটির t সময়ে সরণ, $x_t = t^2$

তারপর ক্ষুদ্রাতিক্ষুদ্র dt সময় ধরে চললে $(t + dt)$ সময়ে সরণ, $x_{t+dt} = (t + dt)^2$

$$\therefore \text{ক্ষুদ্রাতিক্ষুদ্র } dt \text{ সময় ব্যবধানে বেগ} = \frac{x_{t+dt} - x_t}{(t + dt) - t}$$

$$= \frac{(t+dt)^2 - t^2}{dt}$$

$$= \frac{t^2 + 2t.dt + (dt)^2 - t^2}{dt}$$

$$= 2t + dt$$



dt খুবই ক্ষুদ্র হওয়ায় ($dt \rightarrow 0$) এর মান বেগের মানে প্রভাব ফেলে না। তাই একে উপেক্ষা করে বলা যায় বেগের মান = $2t$ । $t = 4\text{s}$ হলে বেগের মান = $(2 \times 4) = 8 \text{ ms}^{-1}$; যা আমাদের পূর্বে নির্ণয় করা মানের সাথে মিলে যায়। এই মানটি হল আমাদের কাঞ্চিত তাৎক্ষণিক বেগ। আসলে আমরা এখানে মূলত ক্যালকুলাসের ধারণা ব্যবহার করেছি। এ সম্পর্কে আমরা উচ্চতর গণিতে বিস্তারিতভাবে জানব।

গাণিতিকভাবে, Δt সময়ে কোনো বন্ধনী সরণ Δs হলে, তাৎক্ষণিক বেগ, $v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{dx}{dt}$

অর্থাৎ, সময়ের সাপেক্ষে সরণের অন্তরজই হল তাৎক্ষণিক বেগ। আমরা ভেট্টের ক্যালকুলাসে অন্তরজ সম্পর্কে প্রাথমিক ধারণা পেয়েছি। বিপরীতভাবে, বেগের যোগজীকরণ করলে সরণ পাওয়া যাবে। অর্থাৎ সরণ, $s = \int v dt$



তাৎক্ষণিক বেগ: সময় ব্যবধান শূন্যের কাছাকাছি হলে সময়ের সাথে বন্ধনী সরণের হারকে তাৎক্ষণিক বেগ বলে।

এখন থেকে অন্যকিছু না বলে দিলে বেগ বলতে তাৎক্ষণিক বেগকেই বুঝবো। আর সরণের স্থানে দূরত্ব বিবেচনা করলে যেটা পাওয়া যাবে তা হল তাৎক্ষণিক দ্রুতি।



তাৎক্ষণিক দ্রুতি: সময় ব্যবধান শূন্যের কাছাকাছি হলে সময়ের সাথে বন্ধনী সরণের অতিক্রান্ত দূরত্বের হারকে তাৎক্ষণিক দ্রুতি বলে।

উদাহরণ-০৮: একটি বন্ধনীকণা x -অক্ষ বরাবর চলছে এবং মূলবিন্দু থেকে এর সরণ $x = 8t - 3t^2$ সমীকরণটি মেনে চলে। এখানে, x ও t যথাক্রমে মিটার ও সেকেন্ড এককে প্রকাশিত। (i) $t = 0$ থেকে $t = 1$ সেকেন্ডের মধ্যে কণাটির গড়বেগ নির্ণয় কর। (ii) $t = 1$ সেকেন্ড সময়ে কণাটির তাৎক্ষণিক বেগ কত?

সমাধান:

(i) এখানে, $x = 8t - 3t^2$

যখন $t = 0$ সেকেন্ড; $x = x_1 = 8 \times 0 - 3 \times (0)^2 = 0$ মি। এটি হচ্ছে আদি অবস্থান, প্রসঙ্গ কাঠামো সাপেক্ষে।

যখন $t = 1$ সেকেন্ড; $x = x_2 = 8 \times 1 - 3 \times (1)^2 = 5$ মি। এটি হচ্ছে শেষ অবস্থান।

$$\therefore \text{সরণ} = x_2 - x_1 = 5 - 0 = 5 \text{ মি}.$$

$$\text{মোট সময়} = 1 - 0 = 1 \text{ সে.}$$

$$\therefore \text{গড়বেগ} = \frac{\text{সরণ}}{\text{মোট সময়}} = \frac{5}{1} = 5 \text{ মি./সে.}$$

(ii) এখানে, $x = 8t - 3t^2 \therefore \frac{dx}{dt} = 8 - 6t \Rightarrow v = 8 - 6t$

$$\therefore t = 1 \text{ সেকেন্ড সময়ে কণার তাৎক্ষণিক বেগ}, v = 8 - 6 \times 1 = 2 \text{ মি./সে.}$$

ত্বরণ

তুমি তো বাসে চড়েছো, তাই না? বাস যখন কোন স্থান হতে যাত্রা শুরু করে অন্য কোনো স্থানে থামে, এই পুরোটা পথে কি বাসের বেগের মান সমান থাকে? উত্তর হল, না সমান থাকে না। যখন বাস চলা শুরু করে তখন যেমন ধীরে ধীরে বেগ বৃদ্ধি পায়। তেমনি বাস যখন কোথাও থামতে চায়, তখন কিন্তু হ্যাঁৎ বাসটি থেমে যায় না। বাস থামার স্থানের একটু আগেই ড্রাইভার ব্রেক চাপে। তারপর ধীরে ধীরে বেগ কমে নির্ধারিত স্থানের আগেই বাস থেমে যায়।

এই সময়ের সাথে যে বেগ বাড়াবা কমাব ঘটনা, এর সাথে সম্পর্কিত রাশিটি হল ত্বরণ। আমরা এখন ত্বরণ নিয়ে জানব।

ত্বরণ হল সময়ের সাথে কোনো বন্ধনী বেগ পরিবর্তনের হার। অর্থাৎ, ত্বরণ = $\frac{\text{বেগের পরিবর্তন}}{\text{সময়}}$

অর্থাৎ, যদি কোনো বন্ধনী A স্থান থেকে t_1 সময়ে v_1 বেগে চলা শুরু করে B অবস্থানে t_2 সময়ে পৌঁছে v_2 বেগ অর্জন করে,

$$\text{তাহলে ত্বরণ}, a_{\text{avg}} = \frac{v_2 - v_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta v}{\Delta t}$$

এক্ষেত্রে A ও B স্থানের মধ্যে Δt সময় ব্যবধানে আমরা যে ত্বরণ বের করেছি, এটি হল গড় ত্বরণ।

এবার আমি তোমার কাছে যেকোনো মুহূর্তের ত্বরণ জানতে চাই।



তাৎক্ষণিক বেগ বের কৰাৰ সময় আমৱা সময় ব্যবধান শূন্যেৰ কাছাকাছি ধৰেছিলাম। এখানেও আমৱা ঠিক একই কাজ কৰে তাৎক্ষণিক ত্বরণ নিৰ্গত কৰিব।

সময় ব্যবধান Δt শূন্যেৰ কাছাকাছি হলে, প্রাণ্ট ত্বরণকে আমৱা একটি নিৰ্দিষ্ট মুহূৰ্তেৰ ত্বরণ বলতে পাৰি Fig 3.08। গাণিতিকভাৱে,

$$\text{একটি নিৰ্দিষ্ট মুহূৰ্তেৰ তাৎক্ষণিক ত্বরণ, } a = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{dv}{dt}$$

অৰ্থাৎ, সময়েৰ সাপেক্ষে বেগেৰ অন্তৰজই হল তাৎক্ষণিক ত্বরণ।

বিপৰীতভাৱে, ত্বরণেৰ যোগজীকৰণ কৰলে বেগ পাওয়া যাবে। অৰ্থাৎ বেগ, $v = \int adt$

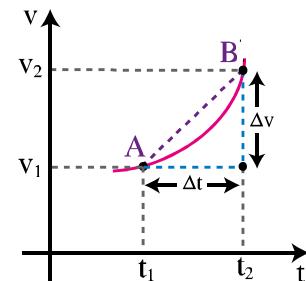


Fig 3.08



তাৎক্ষণিক ত্বরণ: সময় ব্যবধান শূন্যেৰ কাছাকাছি হলে সময়েৰ সাথে বন্ধৰ বেগেৰ পৰিবৰ্তনেৰ হারকে তাৎক্ষণিক ত্বরণ বলে।

আমৱা ত্বরণ কি তা জানলাম এবং বাসেৰ বেগ কিভাৱে বৃদ্ধি পাচ্ছিলো তা বুৰলাম। এবাৰ আসো আমৱা অন্য একটি ঘটনা খেয়াল কৰি। বাস যখন থেমে যায় তখন কী হয়?

বাস থামাৰ ক্ষেত্ৰে ক্রমাগত বাসেৰ বেগ হ্রাস পেতে থাকে। যা বাসেৰ চলা শুৱ কৰাৰ সম্পূৰ্ণ বিপৰীত। আৱ এই যে ক্রমাগত বেগ হ্রাস পায়, এই ব্যাপারটিকে মন্দন বলা হয়। সময়েৰ সাথে কোনো বন্ধৰ বেগ হ্রাসেৰ হারকে মন্দন বলে। অৰ্থাৎ, মন্দন হল এক প্ৰকাৰ ত্বরণই, শুধুমাত্ৰ দিক বিপৰীত।

ত্বরণ হল বেগেৰ পৰিবৰ্তনেৰ হার। ত্বরণেৰ দিক হল বেগ যেদিকে বৃদ্ধি পায় সেদিকে। তোমৱা জানো, সৱণ, বেগ, ত্বরণ এগুলো ভেষ্টৰ রাশি। একমাত্ৰিক গতিৰ ক্ষেত্ৰে এসকল ভেষ্টৰ রাশি ব্যবহাৰ কৰা খুবই সহজ। আমৱা নিৰ্দিষ্ট একটি দিককে ধনাত্মক ধৰে নিই। যেসকল ভেষ্টৰ রাশিৰ দিক এই নিৰ্দিষ্ট দিকেৰ সাথে মিলে যাবে, সেসকল রাশিৰ মানকে আমৱা ধনাত্মক ধৰি। আৱ যেসকল রাশিৰ দিক তাৱ বিপৰীত দিকে, সেসকল রাশিৰ মান আমৱা ঋণাত্মক ধৰি। অৰ্থাৎ একমাত্ৰিক গতিৰ ক্ষেত্ৰে (+) ও (-) দিয়ে আমৱা দিক নিৰ্দেশ কৰি। বেগ আৱ ত্বরণ যদি একই দিকে হয় তাহলে বেগেৰ মান বাড়ে। আৱ বেগ ও ত্বরণ বিপৰীত দিকে হলে বেগেৰ মান কমে। এটিকেই মন্দন বলে। চলো আমৱা Case study কৰে বিষয়টি সম্পর্কে পৰিষ্কাৰ ধাৰণা নিই। নিচেৰ case গুলোতে আমৱা +x-অক্ষ বৱাবৰ ভেষ্টৰ রাশিগুলোকে (যেমন: সৱণ, বেগ, ত্বরণ ইত্যাদি) পজিটিভ এবং -x অক্ষ বৱাবৰ নেগেটিভ ধৰবো।



জেনে রাখো

তুমি চাইলৈ +X অক্ষ বৱাবৰ ভেষ্টৰেৰ (-) দিক এবং -X অক্ষ বৱাবৰ (+) দিক ধৰে নিতে পাৰো, এতে কোনো সমস্যা নেই।

আমৱা, এই অধ্যায় জুড়ে +X বৱাবৰ ক্ৰিয়াশীল ভেষ্টৰকে (+) এবং -X অক্ষ বৱাবৰ ক্ৰিয়াশীল ভেষ্টৰকে (-) ধৰবো।

মনে কৰ, একটি গাড়ি x-অক্ষ বৱাবৰ চলচ্ছে। একটি নিৰ্দিষ্ট মুহূৰ্তে গাড়িটিৰ বেগ v ও ত্বরণ a।

Case-01	Case-02	Case-03	Case-04
বেগ ধনাত্মক, ত্বরণ ধনাত্মক 	বেগ ধনাত্মক, ত্বরণ ঋণাত্মক 	বেগ ঋণাত্মক, ত্বরণ ধনাত্মক 	বেগ ঋণাত্মক, ত্বরণ ঋণাত্মক
গাড়িটিৰ বেগ +x-অক্ষ বৱাবৰ ও ত্বরণও +x-অক্ষ বৱাবৰ, তাই বন্ধটিৰ বেগ ক্রমাগত বাড়তে থাকবে। অৰ্থাৎ, গাড়িৰ মন্দন ঘটবে।	গাড়িটিৰ বেগ +x-অক্ষ বৱাবৰ কিন্তু ত্বরণ -x-অক্ষ বৱাবৰ হলে সময়েৰ সাথে গাড়িৰ বেগেৰ মান কমতে থাকবে। অৰ্থাৎ, গাড়িৰ মন্দন ঘটবে।	গাড়িটিৰ বেগ -x-অক্ষ বৱাবৰ এবং ত্বরণ +x-অক্ষ বৱাবৰ হলে গাড়িৰ বেগেৰ দিক ও ত্বরণেৰ দিক বিপৰীত হয়, তাই সময়েৰ সাথে বেগ কমতে থাকবে এবং মন্দন ঘটবে।	গাড়িৰ বেগ -x-অক্ষ বৱাবৰ এবং ত্বরণও -x-অক্ষ বৱাবৰ। অৰ্থাৎ, বেগেৰ দিক ও ত্বরণেৰ দিক একই হওয়ায় সময়েৰ সাথে বন্ধটিৰ বেগ বাড়তে থাকবে।

