

الميكانيك La mécanique

1 - قوانين نيوتن	4 س	1 س
2 - تطبيقات	6 س	2 س
3 - العلاقة الكمية بين مجموع العزوم والتسارع الزاوي	4 س	2 س
4 - المجموعات المتذبذبة الميكانيكية	6 س	2 س
5 - المظاهر الطاقية	3 س	1 س
المجموع	8 س	23 س
	31 س	

27

السنة الثانية من سلك البكالوريا:
- شعبة العلوم التجريبية [مسلكي علوم الحياة والأرض والعلوم الزراعية]
- شعبة العلوم والتكنولوجيات [مسلكي العلوم والتكنولوجيات الميكانيكية والعلوم والتكنولوجيات الكهربائية]

قوانين نيوتن

التوجيهات:

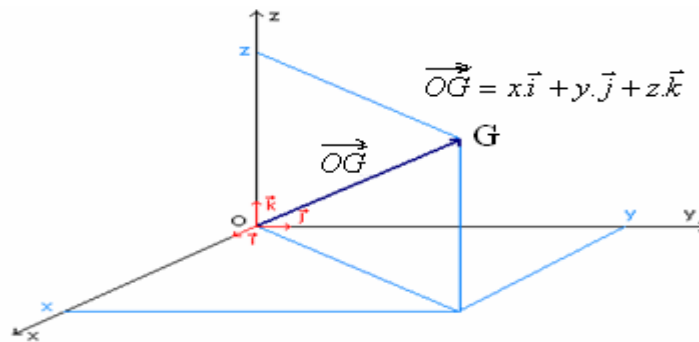
- يذكر بالتعلمت الأساسية المكتسبة بالجذع المشترك : معلمة نقطة من متحرك - المسار - متجهة الموضع - الإحداثيات الديكارتية - مميزات متجهة السرعة اللحظية - التحديد العملي لقيمة السرعة اللحظية انطلاقا من تسجيل، ويتم لإراج مختلف المقادير الحركية المشار إليها تدريجيا وعند الحاجة.
- تعرف متجهة التسارع اللحظي انطلاقا من متجهة السرعة اللحظية . ويعبر عن إحداثياتها في معلم متعامد ومنظم، وفي أساس فرييني.
- يذكر بالتعلمت الأساسية المكتسبة في الجذع المشترك: المجموعة المدروسة - تصنيف القوى إلى داخلية وخارجية.
- يذكر بالقانون الأول لنيوتن (مبدأ القصور) الذي يؤدي إلى مفهوم المرجع الغاليلي.
- يبرز تجريبيا دور الكتلة في تحديد أهمية المفعول التحريكي لمجموع القوى الخارجية $\sum \vec{F}_{ex}$ المطبقة على حامل ذاتي خاضع لتأثير قوة ثابتة فوق منضدة أفقية.
- يقدم القانون الثاني لنيوتن $\sum \vec{F}_{ex} = m\vec{a}$ الخاص بالنقطة المادية على شكل مبرهنة مركز القصور $\sum \vec{F}_{ex} = m\vec{a}_G$ التي تسمح بدراسة حركة النقطة G مركز قصور جسم صلب في معلم غاليلي، والتي سبق التمهيد لها في برنامج الجذعين المشتركين العلمي والتكنولوجي بالعلاقة $\vec{F} = \frac{\Delta \vec{p}}{\Delta t}$.

- يتم التحقق تجريبيا من القانون الثاني لنيوتن .
- تعطى أمثلة للمراجع الغاليلية (المرجع الأرضي، المرجع المركزي الأرضي، المرجع المركزي الشمسي) ويشار إلى وجود مراجع غير غاليلية حيث لا يمكن تطبيق القانونين الأول والثاني لنيوتن.
- يتم توظيف المرجع الأرضي باعتباره مرجعا غاليليا، بينما يدرج المرجع المركزي الأرضي والمرجع المركزي الشمسي (مرجع كوبرنيك) عند دراسة الأقمار الاصطناعية والكواكب.
- يذكر بالقانون الثاني لنيوتن: مبدأ التأثيرات المتبادلة.
- تعطى معادلة الأبعاد للمقادير الفيزيائية وتستهغل في الصيغ والتعابير للتحقق من التجانس .

I متجهة السرعة و متجهة التسارع:

(1) تذكير:

- الحركة نسبية، أي الأجسام لا تتحرك إلا بالنسبة لأجسام أخرى. إذن لدراسة حركة جسم يجب اختيار **جسم مرجعي** . ولتحديد موضع الجسم المتحرك في لحظة معينة: يجب اعتبار معلم للفضاء ومعلم للزمن مرتبطين بالجسم المرجعي .
- نرمز لمعلم الفضاء ب: $(o, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ ، بحيث o أصل معلم الفضاء.



لتحديد المتحرك بالنسبة لمعلم الفضاء نستعمل متجهة الموضع: $\vec{OG} = x.\vec{i} + y.\vec{j} + z.\vec{k}$

G : هو مركز قصور الجسم $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ و متجهات واحدة.

x, y, z تمثل الإحداثيات الديكارتية للمتحرك M في المعلم: $(o, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ ، وهي عبارة عن دوال زمنية تكتب على الشكل التالي:

$$\|\overrightarrow{OG}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \quad \text{وتسمى: بالمعادلات الزمنية للحركة. ومنظم متجهة الموضع: } \begin{cases} x = f(t) \\ y = g(t) \\ z = h(t) \end{cases}$$

المسار هو مجموع المواضع المتتالية التي يحتلها المتحرك ، ويمكن أن يكون مستقيما أو منحنيا أدانريا .



2) متجهة السرعة اللحظية ومتجهة التسارع:

(1-2) تعريف:

متجهة السرعة اللحظية لمركز قصور جسم صلب تساوي مشتقة متجهة الموضع \overrightarrow{OG} بالنسبة للزمن: $\vec{v}_G = \frac{d\overrightarrow{OG}}{dt}$ ووحدة قياس السرعة اللحظية في النظام العالمي للوحدات هي الثانية.

$$\vec{v}_G = \frac{d\overrightarrow{OG}}{dt} = \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k} \quad \text{إذن:} \quad \overrightarrow{OG} = x.\vec{i} + y.\vec{j} + z.\vec{k} \quad \text{لدينا:}$$

$$\text{أي:} \quad \vec{v}_G = \dot{x}.\vec{i} + \dot{y}.\vec{j} + \dot{z}.\vec{k} \quad \text{بحيث:} \quad v_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x} \quad \text{و} \quad v_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y} \quad \text{و} \quad v_z = \frac{dz}{dt} = \dot{z}$$

تمثل : \dot{x} و \dot{y} و \dot{z} إحداثيات متجهة السرعة \vec{v}_G في المعلم الديكارتي.

(2-2) متجهة التسارع:

(أ) تعريف:

متجهة التسارع \vec{a} لمركز قصور جسم صلب تساوي مشتقة متجهة السرعة بالنسبة للزمن $\vec{a} = \frac{d\vec{v}_G}{dt}$. ووحدة قياس التسارع في النظام العالمي للوحدات هي : m/s^2 .

(ب) إحداثيات متجهة التسارع في معلم ديكارتي:

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}_G}{dt} = \frac{dv_x}{dt} \vec{i} + \frac{dv_y}{dt} \vec{j} + \frac{dv_z}{dt} \vec{k} \quad \text{بما أن متجهة السرعة تساوي مشتقة متجهة الموضع بالنسبة للزمن:}$$

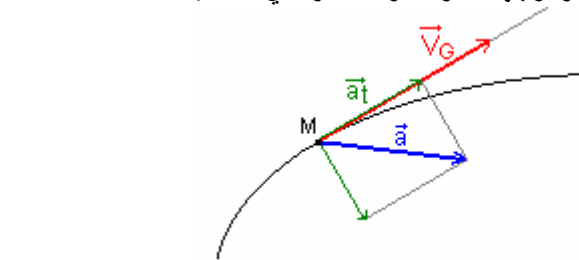
$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}_G}{dt} \quad \text{ومتجهة التسارع تساوي مشتقة متجهة السرعة بالنسبة للزمن:}$$

$$\vec{a} = \ddot{x}.\vec{i} + \ddot{y}.\vec{j} + \ddot{z}.\vec{k} \quad \text{أي:} \quad \vec{a}_G = \frac{d\vec{v}_G}{dt} = \frac{dv_x}{dt} \vec{i} + \frac{dv_y}{dt} \vec{j} + \frac{dv_z}{dt} \vec{k} \quad \text{فإن:}$$

$$\text{بحيث تمثل:} \quad a_x = \frac{dv_x}{dt} = \ddot{x} \quad \text{و} \quad a_y = \frac{dv_y}{dt} = \ddot{y} \quad \text{و} \quad a_z = \frac{dv_z}{dt} = \ddot{z} \quad \text{إحداثيات متجهة التسارع في المعلم الديكارتي.}$$

(ج) إحداثيات متجهة التسارع في معلم فريني:

معلم فريني (M, \vec{u}, \vec{n}) معلم متعامد منظم ينطبق أصله مع موضع النقطة المتحركة ، ومتجهته الواحدية \vec{u} مماسة للمسار وموجهة في منحى الحركة ، ومتجهته الواحدية \vec{n} متعامدة مع \vec{u} وموجهة نحو تقعر المسار ، أي منظمية .



نعبر عن متجهة التسارع في معلم فريني بالنسبة لحركة مستوية كما يلي :

$$\vec{a}_G = a_t . \vec{u} + a_n . \vec{n}$$

$$\vec{a}_t = \frac{dv}{dt} \quad \text{متجهة التسارع المماسي : منظمها:}$$

$$\vec{a}_n = \frac{v^2}{\rho} \quad \text{متجهة التسارع النظمي: منظمها:} \quad \rho \quad \text{، شعاع انحناء المسار في النقطة } M$$

$$\vec{a} \cdot \vec{v} = a.v.\cos(\vec{a}, \vec{v}) \quad \text{ملحوظة:}$$

$$\alpha = (\vec{a}, \vec{v}) \quad \text{تتعلق إشارة : } \vec{a} \cdot \vec{v} \quad \text{بالزاوية}$$

*إذا كان الجداء $\vec{a} \cdot \vec{v} > 0$ ، تكون الحركة متسارعة.
 *إذا كان الجداء $\vec{a} \cdot \vec{v} < 0$ ، تكون الحركة متباطئة.
 *إذا كان الجداء $\vec{a} \cdot \vec{v} = 0$ ، تكون الحركة منتظمة.

(3-2) التحديد المبياني لمتجهة السرعة اللحظية و متجهة التسارع:

متجهة السرعة اللحظية لمركز القصور G لجسم صلب في لحظة t_i تساوي السرعة المتوسطة للنقطة G بين اللحظتين t_{i-1} و t_{i+1} ، المؤطرتين للحظة t_i .

$$v_i = \frac{G_{i-1}G_{i+1}}{t_{i+1} - t_{i-1}} \quad \text{ومنظمها:} \quad \vec{v}_i = \frac{\overrightarrow{G_{i-1}G_{i+1}}}{t_{i+1} - t_{i-1}}$$

■ **المناقشة:** نطلق حاملا ذاتيا بدون سرعة بدنية فوق منضدة هوائية مائلة بزاوية $\alpha = 40^\circ$ بعد ضبط مولد الشرارات على $\tau = 40ms$ فنحصل على التسجيل (أ).



$$G_1G_2 = 1cm \quad , \quad G_2G_3 = 2cm \quad , \quad G_3G_4 = 3cm \quad , \quad G_4G_5 = 4cm \quad , \quad G_5G_6 = 5cm$$

(1) أعط مميزات متجهة السرعة اللحظية في نقطة G_i .

(2) احسب السرعة اللحظية في الموضعين G_2 و G_4 . ثم مثل المتجهتين \vec{v}_2 و \vec{v}_4 باستعمال سلم مناسب.

$$(3) \text{ علما أنه مبيانيا ، منظم متجهة التسارع في لحظة } t_i \text{ تعطيه العلاقة التالية: } a_i = \frac{v_{i+1} - v_{i-1}}{t_{i+1} - t_{i-1}}$$

احسب التسارع اللحظي في النقطة G_3 .

(1) مميزات السرعة اللحظية : - الأصل : النقطة M

- الإتجاه : اتجاه الحركة.

- المنحى : منحى الحركة.

$$\text{- المنظم : تعطيه العلاقة التالية: } v_i = \frac{G_{i-1}G_{i+1}}{t_{i+1} - t_{i-1}}$$

$$v_2 = \frac{G_1G_3}{2\tau} = \frac{3 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,375 m/s \quad (2)$$

$$v_4 = \frac{G_3G_5}{2\tau} = \frac{7 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,875 m/s$$

نستعمل السلم : $0,25m/s > \text{---} 1cm$ ، ونمثل متجهة السرعة في كل من الموضعين G_2 و G_4 .

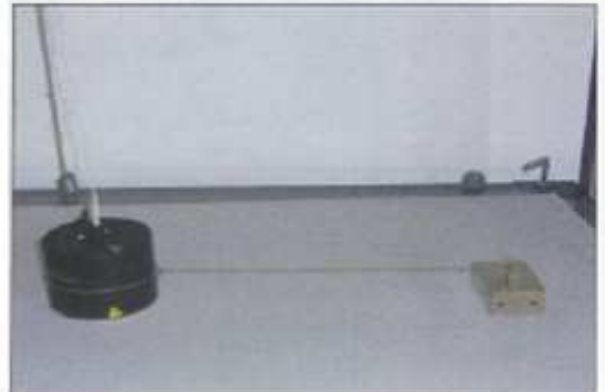
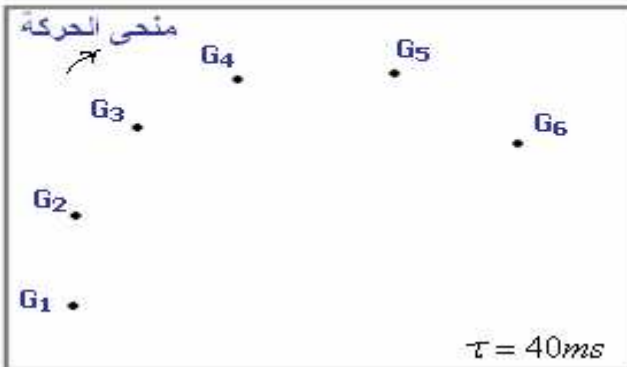
\vec{v}_2 تمثل ب: $1,5cm$ و: \vec{v}_4 تمثل ب: $3,5cm$.



$$a_3 = \frac{v_4 - v_2}{2 \cdot \tau} = \frac{0,875 - 0,375}{2 \times 40 \cdot 10^{-3}} = 6,25 m/s^2 \quad (3)$$

■ المناقشة 2 ، حركة منحنية

- نربط الحامل الذاتي مع القطعة المعدنية بواسطة خيط غير مرن شكل 3. ونسجل النقط المحتملة من طرف المفجر المركزي خلال مدد زمنية متوالية و متساوية $\tau = 40ms$



اجب على نفس الأسئلة السابقة مع الانتباه للسلم.

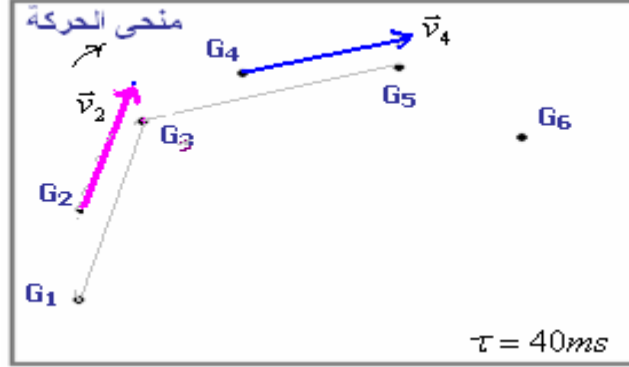
$$v_2 = \frac{G_1 G_3}{2\tau} = \frac{3,2 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,4 m/s$$

$$v_4 = \frac{G_3 G_5}{2\tau} = \frac{4 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,5 m/s$$

نستعمل السلم : $0,2m/s > 1cm$ ، ونمثل متجهة السرعة في كل من الموضعين G_2 و G_4 .

\vec{v}_2 تمثل ب: $2cm$ و: \vec{v}_4 تمثل ب: $2,5cm$.

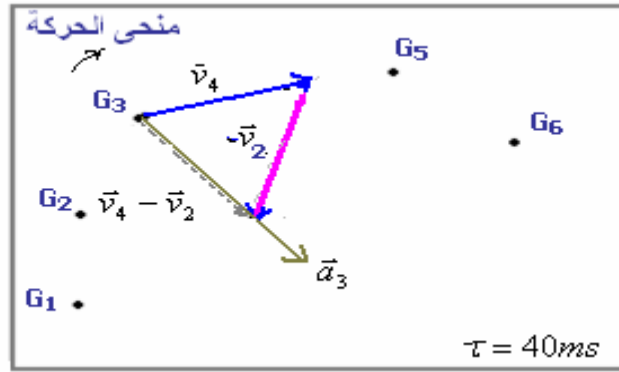
في حالة الحركة المنحنية تكون متجهة السرعة في نقطة معينة من المسار، مماسة للمسار في هذه النقطة وموجهة في نفس منحنى الحركة.



$$a_3 = \frac{\|\vec{v}_4 - \vec{v}_2\|}{2\tau} \approx 1,25 m/s^2$$

$\vec{a}_3 \leftarrow \vec{v}_4 - \vec{v}_2$ لها نفس اتجاه ونفس منحنى المجموع المتجهي: $\vec{v}_4 - \vec{v}_2$.

ولدينا: $\vec{a}_3 = \frac{\vec{v}_4 - \vec{v}_2}{2\tau}$



II قوانين نيوتن:

1) القوى الداخلية والقوى الخارجية:

بعد تحديد المجموعة المدروسة.

نسمى القوى الداخلية: القوى المطبقة من طرف جسم ينتمي إلى المجموعة على جسم آخر ينتمي إلى المجموعة نفسها. ونسمى القوى الخارجية: القوى المطبقة من طرف جسم لا ينتمي إلى المجموعة على جسم ينتمي إليها.

ملحوظة: إذا كانت المجموعة لا تخضع إلى أي تأثير خارجي نقول انها معزولة ميكانيكيا. وإذا كان مجموع التأثيرات الخارجية المطبقة عليها منعدم ، نقول أنها شبه معزولة ميكانيكيا.

2) القانون الأول لنيوتن: (مبدأ القصور).

في معلم غاليلي ، إذا كان مجموع القوى الخارجية المطبقة على جسم صلب منعدم ، فإن متجهة سرعة مركز قصوره تكون ثابتة:

$$\vec{v}_G = C^{te} \Leftrightarrow \Sigma \vec{F} = \vec{0}$$

ملحوظة: يعتبر معلم كوبرنيك أفضل معلم غاليلي (أصله الشمس ومحاوره الثلاثة موجهة نحو ثلاثة نجوم ثابتة) ويستعمل في علم الفلك لدراسة حركة الكواكب.

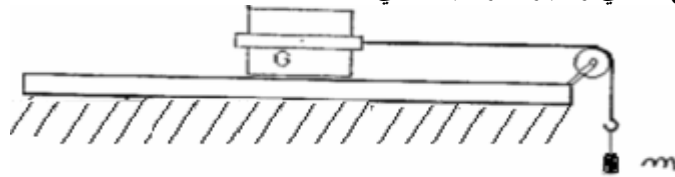
وكل معلم في حركة مستقيمة منتظمة بالنسبة لمعلم كوبرنيك يعتبر معلما غاليليا. وبذلك لا يمكن اعتبار المعالم الأرضية غاليلية إلا بالنسبة لمدد زمنية قصيرة.

3) القانون الثاني لنيوتن: (العلاقة الأساسية للديناميك)

في معلم غاليلي، مجموع متجهات القوى المطبقة على جسم صلب يساوي ، في كل لحظة، جذاء كتلة الجسم ومتجهة تسارع مركز قصوره .
 $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$

(ب) التحقق التجريبي من القانون الثاني لنيوتن:

نستعمل المنزدة الهوائية في الوضع الأفقي ونجز التركيب التالي:



نسلط على الحامل الذاتي بواسطة خيط قوة شدتها $T = 1N$ ثم نحرر المجموعة ونسجل مواضع مركز قصور الحامل الذاتي في مدد زمنية متتالية ومتساوية $\tau = 40ms$.



$G_1G_2 = 1cm$ ، $G_2G_3 = 1,4cm$ ، $G_3G_4 = 1,8cm$ ، $G_4G_5 = 2,2cm$ ، $G_5G_6 = 2,6cm$ ، $G_6G_7 = 3cm$ ، $G_7G_8 = 3,4cm$.
 (1) اجرد القوى المطبقة على الحامل الذاتي .

(2) أثبت أن مجموع متجهات القوى المطبقة على الحامل الذاتي أثناء حركته يكافئ القوة \vec{T} .

(3) أوجد باستغلال التسجيل قيمة Δv_G ، تغير سرعة G في الحالات التالية:

(أ) بين G_2 و G_3 (ب) بين G_2 و G_4 (ج) بين G_5 و G_6 (د) بين G_2 و G_6 ماذا تستنتج ؟

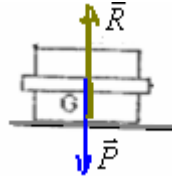
(4) مثل منحنى تغيرات Δv بدلالة Δt المدة الزمنية الموافقة.

(5) ما المدلول الفيزيائي للمعامل الموجه للمنحنى المحصل؟ قارن قيمة هذا المعامل وخارج القسمة $\frac{T}{m}$ ، كتلة الحامل الذاتي

$m = 400g$. ثم تحقق من العلاقة $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$.

+++++

(1) في البداية الحامل الذاتي في حالة سكون تحت تأثير قوتين : وزنه \vec{P} وتأثير المنزدة \vec{R} وهذه الأخيرة عمودية على سطح التماس لأن الاحتكاكات مهمة. وشرط هذا التوازن يكتب كما يلي : $\vec{P} + \vec{R} = \vec{0}$



وخلال الحركة يخضع الحامل لوزنه \vec{P} وتأثير المنزدة \vec{R} وتأثير الخيط \vec{T} ، إذن مجموع متجهات القوى المطبقة عليه :

$\Sigma \vec{F} = \vec{P} + \vec{R} + \vec{T}$ وبما أن : $\vec{P} + \vec{R} = \vec{0}$ فإن : $\Sigma \vec{F} = \vec{T}$

(3) لدينا:

$$v_2 = \frac{G_1G_3}{2\tau} = \frac{2,4 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,3 m / s$$

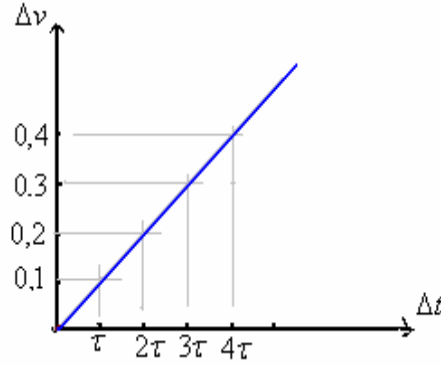
$$v_3 = \frac{G_2G_2}{2\tau} = \frac{3,3 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,4 m / s$$

$$v_4 = \frac{G_3G_5}{2\tau} = \frac{4 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,5 m / s$$

$$v_5 = \frac{G_3G_6}{2\tau} = \frac{4,8 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,6 m / s$$

$$v_6 = \frac{G_5G_7}{2\tau} = \frac{5,6 \cdot 10^{-2} m}{80 \cdot 10^{-3} s} = 0,7 m / s$$

$v_6 - v_2 = 0,4$	$v_5 - v_2 = 0,3$	$v_4 - v_2 = 0,2$	$v_3 - v_2 = 0,1$	Δv
4τ	3τ	2τ	τ	Δt



(4) المعامل الموجه للمنحنى $a = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{0,4 - 0,1}{4\tau - \tau} = \frac{0,3}{3\tau} = \frac{0,3m/s}{3 \cdot 400 \cdot 10^{-3}s} = 2,5$ وحدته m/s^2 وهو يمثل تسارع الحامل الذاتي.

لدينا : $\frac{T}{m} = \frac{1N}{400 \times 10^{-3} Kg} = 2,5$ \Leftarrow وبما أن $\frac{T}{m} = a$ $\Rightarrow \Sigma \vec{F} = \vec{T}$

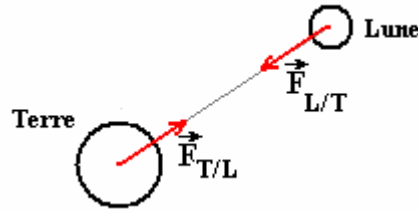
فإن العلاقة : $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$ متحققة.

(4) القانون الثالث لنيوتن: (مبدأ التأثيرات المتبادلة)

(أ) نص القانون :

عندما يتم تأثير متبادل بين جسمين A و B ، فإن القوة $\vec{F}_{A/B}$ التي يطبقها الجسم A على الجسم B ، و القوة $\vec{F}_{B/A}$ التي يطبقها الجسم B على الجسم A ، تحققان دائما العلاقة المتجهية : $\vec{F}_{A/B} = -\vec{F}_{B/A}$ وذلك كيفما كانت حالة الحركة أو السكون للجسمين.

(ب) مثال: التأثير ألتجاذبي الكوني بين الأرض والقمر.



III الحركة المستقيمة المتغيرة بانتظام:

(1) الحركة المستقيمة المنتظمة:

تتميز الحركة المستقيمة المنتظمة بمسار مستقيمي وسرعة ثابتة.

المعلم المناسب لدراسة هذه الحركة هو عبارة محور موجه (o, \vec{i}) منطبق مع المسار \Leftarrow متجهة الموضع $\vec{OG} = x \cdot \vec{i}$

وهي المعادلة الزمنية للحركة المستقيمة المنتظمة. $x = v \cdot t + x_0 \Leftarrow v = \frac{dx}{dt}$

(2) الحركة المستقيمة المتغيرة بانتظام:

تتميز الحركة المستقيمة المتغيرة بانتظام بمسار مستقيمي وتسارع ثابت.

المعلم المناسب لدراسة هذه الحركة هو عبارة محور موجه (o, \vec{i}) منطبق مع المسار. \Leftarrow متجهة الموضع $\vec{OG} = x \cdot \vec{i}$

وهي دالة لسرعة للحركة المستقيمة المتغيرة بانتظام. $v = at + v_0 \Leftarrow a = \frac{dv}{dt}$

أي $v = f(t)$ عبارة عن مستقيم معاملته الموجه : $a = \frac{\Delta v}{\Delta t}$ يساوي التسارع.

وبما أن $v = \frac{dx}{dt}$ أي : $\frac{dx}{dt} = at + v_0$ فإن : $x = \frac{1}{2} at^2 + v_0 \cdot t + x_0$ وهي المعادلة الزمنية للحركة المستقيمة المتغيرة بانتظام.

ملحوظة : بإزالة المتغيرة t بين x و v نحصل على العلاقة المستقلة عن الزمن : $v^2 - v_0^2 = 2 \cdot a(x - x_0)$

IV تطبيقات:

المراحل المتبعة لتطبيق القانون الثاني لنيوتن هي كما يلي:

المرحلة الأولى: تحديد المجموعة المدروسة.

المرحلة الثانية: جرد القوى وتمثيلها على الشكل.

المرحلة الثالثة: كتابة العلاقة المعبرة عن القانون الثاني لنيوتن بالنسبة للمجموعة المدروسة (وهي علاقة متجهية).

1) تطبيق رقم 1: حركة جسم صلب فوق مستوى أفقى:

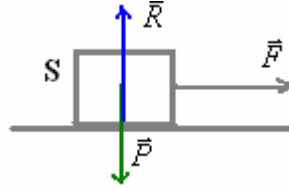
(أ) حركة جسم بدون احتكاك:

1) نعتبر جسما صلبا يتحرك بدون احتكاك فوق مستوى أفقى تحت تأثير قوة أفقية ثابتة \vec{F} كما يبينه الشكل التالي:

كتلة الجسم $m = 500g$

$g = 10m/s^2$

شدة القوة $F = 5N$



بتطبيق القانون الثاني لنيوتن أوجد تسارع الجسم .
2) بحذف تأثير الخيط على الجسم، كيف تصبح حركة هذا الأخير؟

(1)

* نعتبر معلما (o, \vec{i}, \vec{j}) مرتبطا بمرجع ارضي نعتبره ثابتا .

* نحدد المجموعة المدروسة {الجسم S}

* نقوم بجرد القوى: الجسم S يخضع للقوى التالية :

\vec{P} : وزنه

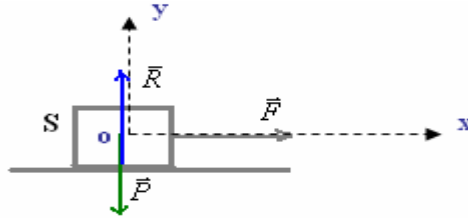
\vec{R} : القوة المقرونة بتأثير سطح التماس.

\vec{F} : قوة الجر.

* نكتب العلاقة المعبرة عن القانون الثاني لنيوتن $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}$

أي : $\vec{F} + \vec{P} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}$ وهي علاقة متجهية.

* نسقط العلاقة المتجهية في المعلم السابق .



$$a_x = \frac{F}{m} = \frac{5N}{0,5Kg} = 10m/s^2 \Leftarrow +F + O + O = m \cdot a_x$$

- الإسقاط على المحور ox

$$O + R - P = O \quad : a_y = 0 \text{ لأنه لا حركة للجسم حسب هذا المحور}$$

- الإسقاط على المحور oy

$$P = R \Leftarrow \text{القوتان متوازنتان.}$$

إذن التسارع : $a = a_x = 10m/s^2$

الحركة مستقيمة والتسارع ثابت، إذن الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام .

2) بحذف تأثير الخيط : يصبح لدينا : $a_x = 0$ و $a_y = 0 \Leftarrow a = 0$ أي: السرعة $v = C^{te}$ وبالتالي الحركة مستقيمة منتظمة.

(ب) حركة إزاحة باحتكاك:

نعتبر الجسم السابق موضوعا فوق مستوى أفقى حيث يتم التماس باحتكاك. نطبق على الجسم قوة جر شدتها $F = 5N$

كما يبينه الشكل السابق ويصبح تسارع الجسم مساويا ل: $6m/s^2$

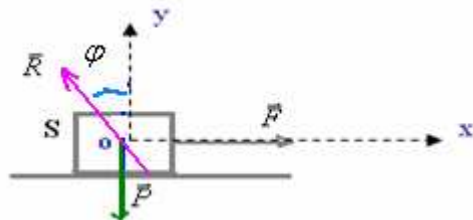
(أ) بتطبيق القانون الثاني لنيوتن أوجد شدة القوة المقرونة بتأثير سطح التماس.

(ب) اوجد قيمة معامل الاحتكاك واستنتج زاوية الاحتكاك.

(أ)

في هذه الحالة القوة المقرونة بتأثير سطح التماس لا تكون عمودية على السطح بل مائلة في عكس منحى الحركة وتكون مع المنظمي على سطح التماس زاوية φ تسمى بزاوية الإحتكاك.

منحى الحركة
→



$$\vec{F} + \vec{P} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}$$

العلاقة المعبرة عن القانون الثاني لنيوتن: $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}$

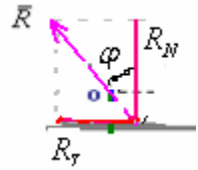
يمكن تفكيك القوة \vec{R} إلى مركبتين \vec{R}_T و \vec{R}_N

$$R_T = F - m \cdot a_x = 5 - 0,5 \times 6 = 2N \quad \Leftarrow \quad +F + 0 - R_T = m \cdot a_x \quad : \text{ إسقاط هذه العلاقة على المحور } ox$$

$$R_N = P = mg = 0,5 \times 10 = 5N \quad \Leftarrow \quad 0 - P + R_N = 0 \quad : \text{ إسقاطها على المحور } oy$$

$$R = \sqrt{R_T^2 + R_N^2} = \sqrt{4 + 25} \approx 5,4N$$

(ب)



$$\varphi = 21,8^\circ \quad \Leftarrow \quad K = \tan \varphi = \frac{R_T}{R_N} = \frac{2}{5} = 0,4 \quad : \text{ معامل الاحتكاك}$$

2) تطبيق رقم 2: حركة جسم صلب فوق مستوى مائل:

(أ) الحركة بدون احتكاك:

نحدر جسما صلبا S ، كتلته $m = 80Kg$ فوق مستوى مائل بزاوية $\alpha = 12^\circ$ فينزلق بدون احتكاك نحو الأسفل.

بتطبيق القانون الثاني لنيوتن اوجد تسارع الجسم. نعطي $g = 10m/s^2$

وشدة القوة المطبقة من طرف سطح التماس.

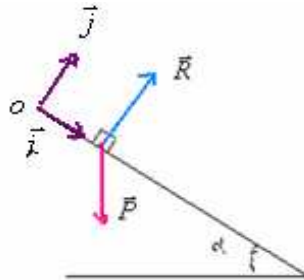
* نعتبر معالما (o, \vec{i}, \vec{j}) مرتبطا مرتبطا بالمسوى المائل .

* المجموعة المدروسة {الجسم S}

* جرد القوى: الجسم S يخضع التالية:

\vec{P} : وزنه

\vec{R} : القوة المقرونة بتأثير سطح التماس. وهي عمودية عليه لأن الاحتكاكات مهمة.



$$\vec{P} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}$$

العلاقة المعبرة عن القانون الثاني لنيوتن: $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}$

- إسقاط هذه العلاقة على المحور ox

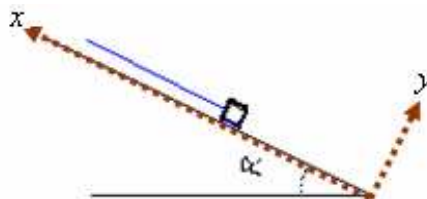
$$a_x = g \sin \alpha = 10 \sin 12 = 2m/s^2 \quad \Leftarrow \quad +P \sin \alpha + 0 = m \cdot a_x$$

- إسقاط هذه العلاقة على المحور oy

$$R = P \cos \alpha = mg \cos \alpha = 80 \times 10 \cos 12 = 782N \quad \Leftarrow \quad +P \cos \alpha + R = 0$$

(ب) الحركة تتم باحتكاك:

نحدر جسما صلبا كتلته $m = 80Kg$ فوق مستوى مائل بزاوية $\alpha = 12^\circ$ بواسطة حبل يطبق عليه قوة \vec{F} كما يبينه الشكل التالي:



التماس يتم باحتكاك، ومعامل الاحتكاك $k = 0,25$ وتسارع الجسم $a = 2m/s^2$.

(1) بتطبيق القانون الثاني لنيوتن اوجد قيمة شدة المركبة المماسية لتأثير سطح التماس \vec{R}_N ثم استنتج قيمة شدة \vec{R}_T .

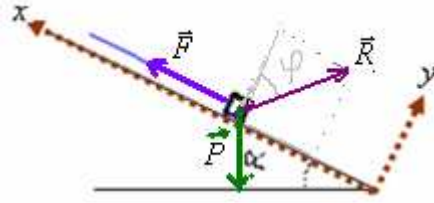
(2) احسب شدة القوة \vec{F}

(3) اكتب بدلالة الزمن، المعادلة الزمنية $x(t)$ لحركة مركز قصور الجسم S باعتبار النقطة 0 هي موضع G عند اللحظة $t = 0$ وسرعته

1) المجموعة المدروسة { الجسم S }
* جرد القوى: الجسم S يخضع التالية:
 \vec{P} : وزنه

\vec{R} : القوة المقرونة بتأثير سطح التماس. وهي مائلة في عكس منحى الحركة بزاوية φ بالنسبة للمظمى.
 \vec{F} : قوة الجر.

العلاقة المعبرة عن القانون الثاني لنيوتن: $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}$ \Leftrightarrow $\vec{F} + \vec{P} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}$
يمكن تفكيك القوة \vec{R} إلى مركبتين \vec{R}_T و \vec{R}_N



إسقاط هذه العلاقة على المحور ox : $F = ma + mg \sin \alpha + R_T \Leftrightarrow + F - R_T - P \sin \alpha = ma_x$
إسقاط هذه العلاقة على المحور oy : $R_N = mg \cos \alpha = 80 \times 9,8 \cos 12 \approx 767 N \Leftrightarrow 0 + R_N - P \cos \alpha = 0$ (2)

من خلال العلاقة التي تربط R_T و R_N : $R_T = kR_N = 0,25 \times 767 \approx 192 N \Leftrightarrow tg \varphi = k = \frac{R_T}{R_N}$

وبالتالي: $F = ma + mg \sin \alpha + R_T = 80 \times 2 + 80 \times 9,8 \sin 12 + 192 = 515 N$
(3) بما أن التسارع ثابت فإن حركة الجسم S مستقيمة متغيرة بانتظام.

المعادلة الزمنية لحركته: $x = \frac{1}{2} at^2 + v_o t + x_o$: البدنية لدينا: وباعتبار الشروط $x_o = 0$ و $v_o = 0$. ولدينا $a = 2m/s^2$.
وبالتالي: $x = t^2$.



أفضل هدية نجاح

بقدر الكد تكتسب المعالي *** ومن طلب العلا سهر الليالي