

1- تعریفه حرکة الدوران حول محور ثابت

تعريف	مثال
يكون جسم صلب في حركة دوران حول محور ثابت (Δ) إذا كانت كل نقطة من نقطه في حركة دائرية مركزة على هذا المحور.	

2- معلومة نقطة من جسم صلب

	نسمی الزاویة $\theta = \overrightarrow{OM}$ بالاًقصول الزاوی للنقطة المتحركة M عند اللحظة t, و هو مقدار جبّری وحدته في S.I هي الرادیان (rad).	الاًقصول الزاوی
	نسمی القوس $s = \hat{AM}$ بالاًقصول المنحني للنقطة المتحركة M عند التاریخ t, و هو مقدار جبّری وحدته في S.I هي المتر (m).	الاًقصول المنحني
	العلاقة بين الاًقصول الزاوی و الاًقصول المنحني: $s = r \cdot \theta$ حيث r يمثل شعاع المسار الدائري للنقطة المتحركة.	العلاقة بين الاًقصول المنحني و الاًقصول الزاوی

3- السرعة الزاوية

السرعة الزاوية الخطية:	السرعة الزاوية الحظیة:	السرعة الزاوية المتوسطة
$V_M(t_i) = r_M \cdot \omega(t_i)$	نعتبر لحظتين t_{i-1} و t_{i+1} جد متقاربتين تؤطران اللحظة t_i ، إذا كان $\theta_{i+1} - \theta_{i-1}$ الفرق في الاًقصول الزاوی بين هاتين اللحظتين. نحدد السرعة الزاوية الحظیة بالعلاقة: $\omega_i = \frac{\theta_{i+1} - \theta_{i-1}}{t_{i+1} - t_{i-1}}$	السرعة الزاوية المتوسطة ω_m للنقطة المتحركة M بين اللحظتين t_1 و t_2 هي : $\omega_m = \frac{\theta_2 - \theta_1}{t_2 - t_1}$ هي الرادیان على الثانية: S.I وحدتها في $rad.s^{-1}$

5- حرکة الدوران المنتظم:

تعريف	خاصیات الدوران المنتظم:	المعادلة الزمنیة لحركة الدوران المنتظم:
" تكون حركة الدوران لجسم صلب ، حول محور ثابت ، منتظمة إذا بقیت السرعة الزاوية ω لهذا الجسم ثابتة مع الزمن ". نعبر عن زاوية الدوران $\Delta\theta$ لهذا الجسم خلال مدة Δt بالعلاقة $\Delta\theta = \omega \Delta t$.	* الدور: " هي المدة الزمنیة الالزامیة لإنجاز دورة كاملة ، رمزها T و وحدتها (s). - العلاقة بين الدور T و السرعة الزاوية ω . * التردد: التردد f لحركة دوریة هو عدد الأدوار التي تكرر خلال وحدة الزمن. و نستنتج : $f = \frac{1}{T}$ وحدة التردد في S.I هي الهرتز ($Hz = s^{-1}$). رموزها ω .	المعادلة الزمنیة لحركة الدوران منتظمه: * المعادلة الزمنیة لحركة النقطة M من الجسم، تكتب: $\theta = \omega \cdot t + \theta_0$ باعتبار الاًقصول المنحني s تكون المعادلة الزمنیة لحركة النقطة M: $s_M(t) = r_M \cdot \theta_M(t)$ $s_M = r_M \cdot [\omega \cdot t + \theta_0]$ و بذلك : و منه: $s_M = V_M \cdot (t - t_0) + s_0$