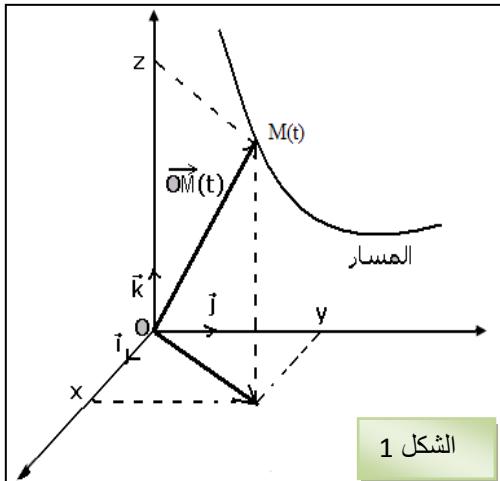


قوانين نيوتن Les lois de Newton

I - قيمة السرعة الحالية . متجهة التسارع.

1 - معلومة نقطة مادية M من متحرك: متجهة الموضع.



الشكل 1

نعتبر معلوماً متعمداً ومنظماً $(O, i\text{-}\hat{,} j\text{-}\hat{,} k\text{-}\hat{})$ مرتبطة بالجسم المرجعي ونحدد موضع النقطة M من الجسم عند لحظة معينة t بالمتجهة \vec{OM} .

$$\text{نكتب متجهة الموضع: } \vec{OM} = xi\text{-}\hat{+} yj\text{-}\hat{+} zk\text{-}\hat{}$$

x, y, z : الإحداثيات الديكارتية للنقطة M في المعلم.

العبارة عن دوال تتعلق بالزمن، وتمثل المعادلات الزمنية لحركة النقطة M . $\begin{cases} x = f(t) \\ y = g(t) \\ z = h(t) \end{cases}$

$$\text{منظم متجهة الموضع هو: } |\vec{OM}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

2 - متجهة السرعة: Vecteur vitesse

أ - السرعة المتوسطة: Vitesse moyenne

نعتبر المعرفتين M_1 و M_2 عند اللحظتين t_1 و t_2 للنقطة المتحركة M نعرف السرعة المتوسطة بـ:

$$\vec{V}_m = \frac{\vec{M}_1 M_2}{t_2 - t_1} = \frac{\vec{OM}_2 - \vec{OM}_1}{t_2 - t_1}$$

ب - السرعة الحالية: Vitesse instantanée

✓ تعريف:

السرعة الحالية للنقطة المتحركة M عند اللحظة t_i تساوي تقريباً سرعتها المتوسطة بين اللحظتين t_{i+1} و t_{i-1} جداً متقاربتين

$$V_i = \frac{\vec{M}_{i-1} M_{i+1}}{t_{i+1} - t_{i-1}}$$

رياضياً: تعرف متجهة السرعة الحالية $\vec{V}(t)$ بـ: $\vec{V}(t) = \lim_{t_1 \rightarrow t_2} \frac{\vec{M}_1 M_2}{t_2 - t_1} = \lim_{t_1 \rightarrow t_2} \frac{\vec{OM}_2 - \vec{OM}_1}{t_2 - t_1}$

$$\vec{V}(t) = \frac{d(\vec{OM})}{dt}$$

متجهة السرعة عند اللحظة t تساوي مشتقه متجهة الموضع \vec{OM} في نفس اللحظة

✓ إحداثيات متجهة السرعة في المعلم الديكارتي.

نعتبر معلوماً مرتبطة بالجسم المرجعي $(O, i\text{-}\hat{,} j\text{-}\hat{,} k\text{-}\hat{})$: $R(O, i\text{-}\hat{,} j\text{-}\hat{,} k\text{-}\hat{})$

$$\vec{V}(t) = \frac{d\vec{OM}}{dt}$$

$$\vec{V}(t) = V_x \vec{i} + V_y \vec{j} + V_z \vec{k}$$

$$\vec{V}(t) = \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k}$$

$$\|\vec{V}\| = \sqrt{V_x^2 + V_y^2 + V_z^2}$$

منظم متجهة السرعة:

$$\vec{V}(t) \left| \begin{array}{l} V_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x} \\ V_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y} \\ V_z = \frac{dz}{dt} = \dot{z} \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} \text{الإحداثيات} \\ \text{الديكارتية لمتجهة السرعة} \end{array}$$

3 - متجهة التسارع: Vecteur accélération:

أ - تعريف:

تساوي متجهة التسارع \vec{a} مشتقة متجهة السرعة \vec{V} بالنسبة للزمن: $\vec{a} = \frac{d\vec{V}}{dt}$ بما أن $\vec{a}(t) = \frac{d^2(\overrightarrow{OM})}{dt^2}$ فإن: $\vec{V}(t) = \frac{d(\overrightarrow{OM})}{dt}$

وحدة التسارع a في النظام العالمي: $(m.s^{-2})$ أو (m/s^2) .

ب - إحداثيات متجهة التسارع \vec{a} في المعلم الديكارتي

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{V} = V_x \vec{i} + V_y \vec{j} + V_z \vec{k} \\ \vec{V} = \dot{x} \vec{i} + \dot{y} \vec{j} + \dot{z} \vec{k} \\ \vec{a} = \frac{d\vec{V}_x}{dt} \vec{i} + \frac{d\vec{V}_y}{dt} \vec{j} + \frac{d\vec{V}_z}{dt} \vec{k} \end{array} \right. \quad \vec{a} = \frac{d\vec{V}}{dt}$$

$$\left| \begin{array}{l} a_x = \frac{dV_x}{dt} = \ddot{x} \\ a_y = \frac{dV_y}{dt} = \ddot{y} \\ a_z = \frac{dV_z}{dt} = \ddot{z} \end{array} \right.$$

إحداثيات \vec{a} في المعلم الديكارتي.

$$\|\vec{a}\| = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2}$$

$$\|\vec{a}\| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}$$

منظم متجهة التسارع \vec{a} :

ć تطبيقي:

نعتبر المعادلين الزمنيين لنقطة متحركة M في المعلم $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ حيث $x = t - 1$, $y = 2t^2 - 1$, $t \geq 0$.

1 - ما مسار هذه النقطة المتحركة؟

2 - حدد إحداثيات متجهة السرعة ومتوجهة التسارع عند اللحظة t.

3 - استنتج سرعة وتسارع النقطة المتحركة.

الاجوبة:

$$\overrightarrow{OM} = x \vec{i} + y \vec{j} \Rightarrow \overrightarrow{OM} = (t - 1) \vec{i} + (2t^2 - 1) \vec{j}$$

$$\left| \begin{array}{l} a_x = \frac{dV_x}{dt} = x = 0 \\ a_y = \frac{dV_y}{dt} = y = 4 \end{array} \right. \quad \text{إحداثيات } \vec{a}$$

$$\left| \begin{array}{l} V_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x} = 1 \\ V_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y} = 4t \end{array} \right. \quad \text{إحداثيات } \vec{V}$$

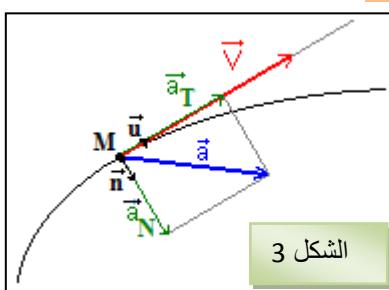
$$\|\vec{V}\| = \sqrt{V_x^2 + V_y^2} = \sqrt{1 + 16t^2}$$

$$\|\vec{a}\| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2} = \sqrt{0 + 16} = 4 m.s^{-2}$$

ج - إحداثيات متجهة التسارع في أساس فريني (base Frenet)

ć تعريف:

معلم فريني هو معلم متعدد منظم (M, \vec{u}, \vec{n}) حيث ينطبق أصله في كل لحظة مع المتحرك M، ومتوجهه الواحدية \vec{u} مماسية للمسار وموجهة في منحى الحركة، أما المتوجهة الواحدية \vec{n} ف تكون متعدمة مع \vec{u} وموجهة نحو تغير المسار.



الشكل 3

\vec{a}_T : متجهة التسارع المماسي.
 \vec{a}_N : متجهة التسارع المنظمي.

$$\vec{a} = \vec{a}_T + \vec{a}_N$$

$$\vec{a} = a_T \vec{u} + a_N \vec{n}$$

p: شعاع انحناء المسار في الموضع M.

في حالة الحركة الدائرية فإن $R = p$

R: شعاع المسار الدائري.

$$a = \sqrt{a_T^2 + a_N^2}$$

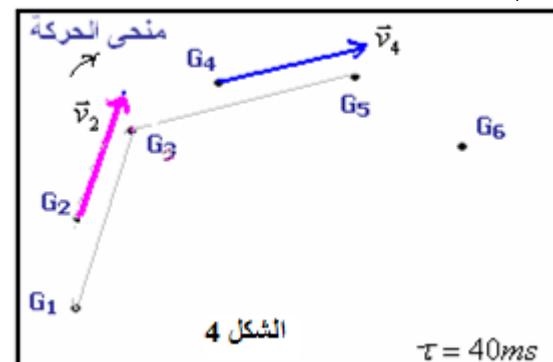
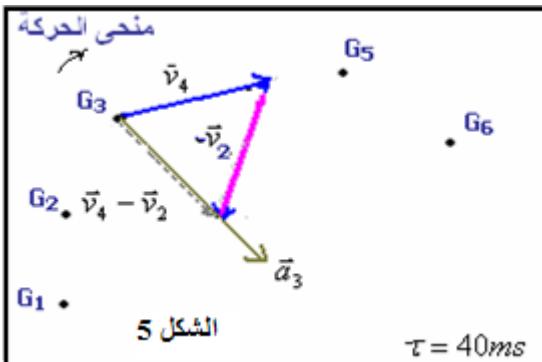
$$a_T = \frac{dV}{dt} \quad a_N = \frac{V^2}{R}$$

✓ التعيين العملي لمتجهة التسارع \vec{a}_i عند الموضع M_i :

$$\vec{a}_i = \frac{\vec{V}_{i+1} - \vec{V}_{i-1}}{t_{i+1} - t_{i-1}} = \frac{\vec{V}_{i+1} - \vec{V}_{i-1}}{2\tau}$$

مثال عند الموضع M_3 : $\vec{a}_3 = \frac{\vec{V}_4 - \vec{V}_2}{2\tau}$

لهمَا نفس الاتجاه والمنحي.



ملحوظة:

الجاء المتجهي: $\vec{V} \cdot \vec{a}$

$$\vec{a} = \vec{a}_T + \vec{a}_N$$

$$\vec{V} \cdot (\vec{a}_T + \vec{a}_N) = \vec{V} \cdot \vec{a}_T + \vec{V} \cdot \vec{a}_N \quad \square \quad 0$$

$$\vec{V} \cdot \vec{a} = \vec{V} \cdot \vec{a}_T$$

$\vec{V} \cdot \vec{a} > 0$: تكون الحركة متتسعة.

$\vec{V} \cdot \vec{a} < 0$: تكون الحركة ممتداطة.

$\vec{V} \cdot \vec{a} = 0$: تكون الحركة منتظمة.

II - قوانين نيوتن.

1 - القوى الداخلية والقوى الخارجية.

بعد تحديد المجموعة المدروسة.

نسمى القوى الداخلية، كل قوة مطبقة من طرف جسم ينتمي إلى المجموعة على جسم آخر ينتمي إلى المجموعة نفسها.

ونسمى القوى الخارجية كل قوة مطبقة من طرف جسم لا ينتمي إلى المجموعة على جسم ينتمي إليها.

ملحوظة:

إذا كانت المجموعة لا تخضع إلى أي تأثير خارجي نقول إنها معزولة ميكانيكيا.

2 - القانون الأول لنيوتن.

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

$$\vec{V}_G = C^{te} \Leftrightarrow \sum \vec{F} = \vec{0}$$

ملحوظة:

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

وكل معلم في حركة مستقيمية منتظامة بالنسبة لمعلم كوبيرنيك يعتبر معلمًا غاليليا، وبذلك لا يمكن اعتبار المعلم الأرضية غاليلية إلا بالنسبة لمدد زمنية قصيرة.

3 - القانون الثاني لنيوتن (العلاقة الأساسية للديناميك).

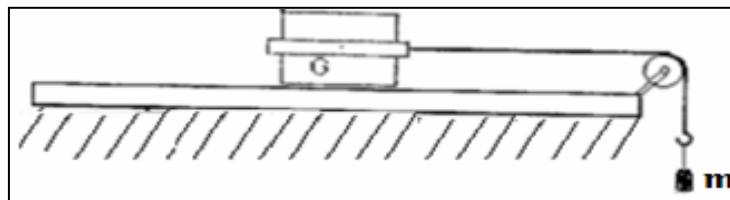
أ - نص القانون:

في معلم غاليلي، مجموع متجهات القوى المطبقة على جسم صلب يساوي في كل لحظة، جداء كتلة الجسم ومتجهة تسارع مركز قصوره:

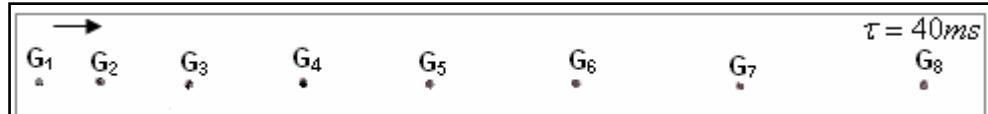
$$\sum \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$$

ب - التحقق التجاري من القانون الثاني لنيوتن

نستعمل المنضدة الهوائية في الوضع الأفقي وننجز التركيب التالي:



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



$$G_7G_8 = 3,4\text{cm} ; G_6G_7 = 3\text{cm} ; G_5G_6 = 2,6\text{cm} ; G_4G_5 = 2,2\text{cm} ; G_3G_4 = 1,8\text{cm} ; G_2G_3 = 1,4\text{cm} ; G_1G_2 = 1\text{cm}$$

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 تغير سرعة G في الحالات التالية:

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

4 - مثل منحني تغيرات ΔV_G بدلالة Δt المدة الزمنية الموافقة.

5 - ما المدلول الفيزيائي للمعامل الموجة للمنحنى المحصل؟ قارن قيمة هذا المعامل وخارج القسمة $\frac{T}{m}$ ، m : كتلة الحامل الذاتي $m = 400g$. ثم تتحقق من العلاقة $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$.

الأجوبة:

- 1 - \vec{T} : تأثير الخيط

\vec{R} : تأثير المنضدة الهوائية

\vec{P} : وزن الحامل الذاتي

2 - في البداية الحامل الذاتي في حالة سكون تحت تأثير قوتين \vec{P} و \vec{R} ، هذه الأخيرة عمودية على سطح التماس لأن الاحتكاكات مهملة وبالتالي:

$$\vec{P} + \vec{R} = 0$$

خلال الحركة أصبح:

$$\Sigma \vec{F} = \vec{P} + \vec{R} + \vec{T}$$

وبما أن $\vec{P} + \vec{R} = 0$ فإن:

$$\Sigma \vec{F} = \vec{T}$$

$$V_2 = \frac{G_1G_3}{2\tau} = \text{_____} = ms^{-1} \quad 3 - \text{لدينا:}$$

$$V_3 = \frac{G_2G_4}{2\tau} = \text{_____} = ms^{-1}$$

$$V_4 = \frac{G_3G_5}{2\tau} = \text{_____} = ms^{-1}$$

$$V_5 = \frac{G_4G_6}{2\tau} = \text{_____} = ms^{-1}$$

$$V_6 = \frac{G_5G_7}{2\tau} = \text{_____} = ms^{-1}$$

$\Delta V (m.s^{-1})$	$V_3 - V_2 =$	$V_4 - V_2 =$	$V_5 - V_2 =$	$V_6 - V_2 =$
$\Delta t (s)$	τ	2τ	3τ	4τ

4 - تمثيل المنحنى: $\Delta V = f(t)$

المنحنى خطى يمر من أصل المعلم.



