

حركة دوران جسم صلب حول محور ثابت

Mouvement de rotation d'un corps solide autour d'un axe fixe

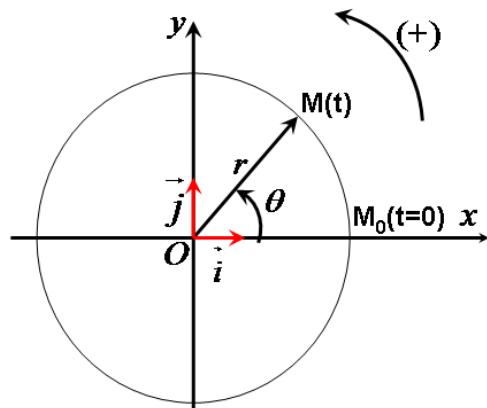
7

I - المقادير الحرية المميزة لحركة الدوران : (الأقصول الزاوي ، السرعة الزاوية ، التسارع الزاوي)

حركة الدوران : يكون جسم صلب غير قابل للتشوه في حركة دوران حول محور ثابت (Δ) إذا كانت جميع نقطه في حركة دائرية مركزه على هذا المحور باستثناء النقطة المنتسبة للمحور (Δ).

1 - الأقصول الزاوي : abscisse angulaire

الأقصول الزاوي لنقطة متحركة M من جسم صلب في حركة دوران حول محور ثابت (Δ) هو الزاوية الموجة θ حيث :



$$\theta = (\overrightarrow{Ox}, \overrightarrow{OM})$$

الأقصول المنحني :

$$s(t) = M_0 M$$

$$s(t) = r \cdot \theta(t)$$

2 - السرعة الزاوية

تساوي السرعة الزاوية لنقطة متحركة من جسم صلب في دوران حول محور ثابت في كل لحظة المشتقة بالنسبة للزمن للأقصول الزاوي

$$\dot{\theta} = \frac{d\theta}{dt} \quad \text{في هذه النقطة :}$$

$$\dot{\theta} = \frac{\theta_{i+1} - \theta_{i-1}}{t_{i+1} - t_{i-1}} = \frac{\Delta\theta}{\Delta t}$$

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left(\frac{\Delta\theta}{\Delta t} \right) = \frac{d\theta}{dt} = R \cdot \dot{\theta}$$

❖ العلاقة بين السرعة الخطية و السرعة الزاوية :

$$v = \frac{ds(t)}{dt} = \frac{d}{dt} R\theta(t) = R \cdot \frac{d\theta}{dt} = R \cdot \dot{\theta}$$

$$v = R \cdot \dot{\theta}$$

2 - التسارع الزاوي : accélération angulaire

يساوي التسارع الزاوي لنقطة متحركة من جسم صلب في دوران حول محور ثابت في كل لحظة المشتقة بالنسبة للسرعة الزاوية في هذه النقطة.

$$\ddot{\theta} = \frac{d\dot{\theta}}{dt} = \frac{d^2\theta}{dt^2}$$

❖ التسارع في أساس فريني :

$$\vec{a} = a_\tau \vec{\tau} + a_n \vec{n}$$

$$a_\tau = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt} r \dot{\theta} = r \ddot{\theta}$$

: التسارع المماسى : a_τ

$$a_n = \frac{v^2}{r} = \frac{(r \dot{\theta})^2}{r} = r \dot{\theta}^2$$

: التسارع المنظمي : a_n

II - العلاقة الأساسية للتحريك في حالة الدوران حول محور ثابت :

❖ نص العلاقة :

في معلم مرتبط بجسم مرجعي أرضي ، بالنسبة لمحور ثابت (Δ) يساوي مجموع عزوم القوى المطبقة على جسم صلب في دوران حول محور ثابت في كل لحظة جداء عزم القصور J_Δ و التسارع الزاوي للجسم :

$$\sum M(\vec{F}_{ext}) = J_\Delta \cdot \ddot{\theta}$$

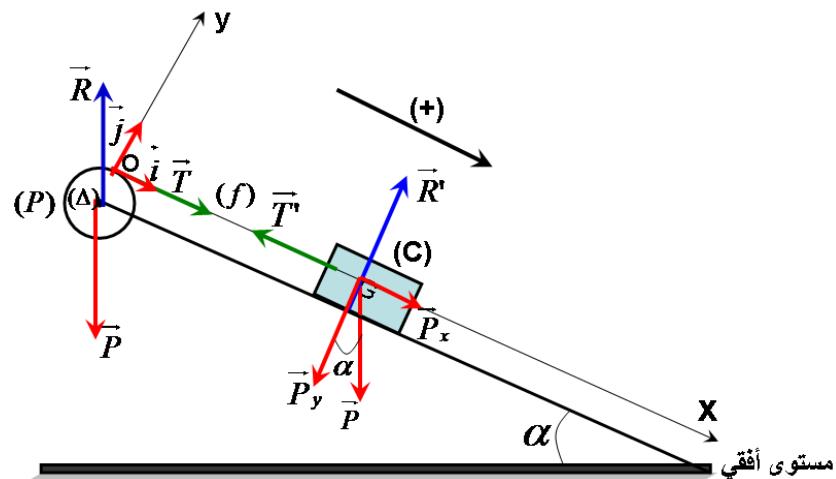
❖ تطبيق :

نعتبر مجموعة ميكانيكية (S) مكونة من :

- بكرة متجانسة (P) شعاعها r و كتلتها m_0 قابل للدوران حول محورها (Δ) الأفقي و الثابت.

- جسم صلب (C) كتلته m مستوى مائل بزاوية α .

- خيط (f) غير قابل للامتداد و كتلته مهملة و ملفوف حول مجرى بكرة و طرفه الآخر مشدود بالجسم (C) :



نحر المجموعة فينزلق الجسم (C) نحو الأسفل.

➤ عبر عن تسارع المجموعة بدلالة g ، m_0 ، m ، α ؟

❖ دراسة حركة البكرة (P) :

- المجموعة المدروسة : (P) البكرة

جرد القوى المطبقة على البكرة

\vec{P} : وزن البكرة

\vec{R} : تأثير محور الودان (Δ)

سوق أرباعي الغرب

الفيزياء والكيمياء 2 bac

الأستاذ: خالد المكاوي

القوة المطبقة من طرف الخيط \vec{T}

$$\sum M(\vec{F}_{ext}) = J_{\Delta} \ddot{\theta} \quad \text{بتطبيق العلاقة الأساسية للديناميك في حالة دوران:}$$

$$M_{\Delta}(\vec{P}) + M_{\Delta}(\vec{R}) + M_{\Delta}(\vec{T}) = J_{\Delta} \ddot{\theta}$$

لأن خط تأثير القوتين يتطابق مع محور الدوران:

$$M_{\Delta}(\vec{T}) = T \cdot r$$

$$T = \frac{J_{\Delta} \ddot{\theta}}{r}$$

❖ دراسة حركة الجسم (C):

- المجموعة المدروسة: $\{C\}$ (الجسم)

جرد القوى المطبقة على الجسم (C):

\vec{P}' : وزن الجسم (C)

\vec{R}' : تأثير السطح المائل

\vec{T}' : القوة المطبقة من طرف الخيط

$$\sum M(\vec{F}_{ext}) = m \vec{a}_G$$

بتطبيق القانون الثاني لنيوتن:

$$\vec{P}' + \vec{R}' + \vec{T}' = m \vec{a}$$

نسقط العلاقة المتجهة على محاور المعلم: $\mathfrak{R}(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$

$$\vec{P}'_y + \vec{R}'_y + \vec{T}'_y = m \vec{a}_y$$

: (O, \vec{j}) وفق المحور

$$-P_y + R_y + 0 = 0$$

مع $R = R_y$ و $P_y = P \cdot \cos \alpha = mg \cos \alpha$

$$R = P_y = mg \cos \alpha$$

$$\vec{P}'_x + \vec{R}'_x + \vec{T}'_x = m \vec{a}_x$$

: (O, \vec{i}) وفق المحور

$$P_x + O - T' = m \vec{a}$$

مع $P_x = mg \sin \alpha$

$$T' = m(g \sin \alpha - a)$$

بما أن الخيط غير قابل للامتداد فإن:

$$T = T'$$

$$mg \sin \alpha - ma = \frac{J_{\Delta}}{r}$$

$$a = r \ddot{\theta} \Leftrightarrow \ddot{\theta} = \frac{a}{r}$$

بما أن الخيط لا ينزلق على مجربة البكرة فإن:

$$mg \sin \alpha - ma = \frac{m_0 r^2 \cdot a}{2 \cdot r^2}$$

بما أن: $J_{\Delta} = \frac{1}{2} m_0 r^2$ فإن:

$$mg \sin \alpha = \frac{m_0}{2} a + ma$$

$$a \left(\frac{m_2}{2} + m \right) = mg \cdot \sin \alpha$$

$$a \left(\frac{1}{2} \frac{m_0}{m} + 1 \right) = g \cdot \sin \alpha$$

$$a = \frac{g \sin \alpha}{\left(\frac{m_0}{2m} + 1 \right)} = cte$$

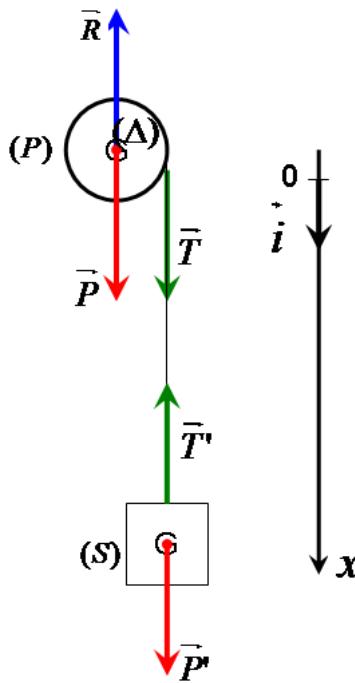
إذن حركة (C) مستقيمية متغيرة بانتظام

❖ تطبيق:

نعتبر بكرة (P) متباعدة كتلتها $m_C = 2kg$ قابلة للدوران حول ثابت أفقى (Δ) يمر من مركزها.

و نعلق في طرف الخيط غير القابل للامتداد و ملفوف حول البكرة جسما صلبا (S) كتلته $m_S = 1kg$ نحر المجموعة بدون سرعة بدئية

القيمة المطلقة لعزم المزدوجة المقاومة الناتجة عن الاحتكاك و المطبق على محور الاسطوانة : $M_C = 0,38N$



1 - أوجد تعبير التسارع الزاوي للأسطوانة بدلالة M_C و r و J_Δ و T_0 ؟

2 - حدد طبيعة حركة الجسم (S) ؟

3 - أحسب قيمة تسارع الجسم (S) ثم استنتج التسارع الزاوي $\dot{\theta}$ ل (P) ؟

1 - المجموعة المدرستة : (P) (البكرة)

جرد القوى المطبقة على البكرة

\vec{P} : وزن البكرة

\vec{R} : تأثير محور الدوران (Δ)

\vec{T} : القوة المطبقة من طرف الخيط

$$\sum M(\vec{F}_{ext}) = J_{\Delta} \ddot{\theta}$$

ـ بتطبيق العلاقة الأساسية للديناميك في حالة دوران:

$$M_{\Delta}(\vec{P}) + M_{\Delta}(\vec{R}) + M_{\Delta}(\vec{T}) + M_C = J_{\Delta} \ddot{\theta}$$

$$M_{\Delta}(\vec{P}) = M_{\Delta}(\vec{R}) = 0$$

ـ لأن خط تأثير القوتين يتطابق مع محور الدوران:

$$M_{\Delta}(\vec{T}) = T \cdot r$$

$$T \cdot r - M_C = J_{\Delta} \ddot{\theta}$$

ـ و باعتبار المنحى الموجب للدوران:

$$T = \frac{J_{\Delta} \ddot{\theta} + M_{\Delta}}{r}$$

\Leftrightarrow

$$\ddot{\theta} = \frac{T \cdot r - M_{\Delta}}{J_{\Delta}}$$

ـ المجموعة المدرosa: $\{S\}$ (الجسم)

ـ جرد القوى المطبقة على الجسم (S) :

ـ \vec{P}' : وزن الجسم (S)

ـ \vec{T}' : القوة المطبقة من طرف الخيط

$$\sum M(\vec{F}_{ext}) = m \cdot \vec{a}_G$$

ـ بتطبيق القانون الثاني لنيوتن:

$$\vec{P}' + \vec{T}' = m \cdot \vec{a}$$

ـ نسق العلاقة المتجهة على محور المعلم: (O, i) :

$$P' - T' = m_S a$$

$$m_S g - T' = m_S a \Rightarrow$$

$$T' = m_S g - m_S a$$

ـ بما أن الخيط غير قابل للامتداد فإن:

$$m_S g - m_S a = \frac{J_{\Delta} \cdot \ddot{\theta}}{r} + \frac{M_{\Delta}}{r}$$

$$a = r \cdot \ddot{\theta} \Rightarrow \ddot{\theta} = \frac{a}{r}$$

ـ بما أن الخيط لا ينزلق على البكرة فإن:

$$m_S g - m_S a = \frac{J_{\Delta} \cdot a}{r^2} + \frac{M_{\Delta}}{r}$$

$$J_{\Delta} = \frac{1}{2} m_C \cdot r^2$$

ـ و نعلم أن:

$$m_S g - m_S a = \frac{m_C \cdot r^2}{2r^2} a + \frac{M_{\Delta}}{r}$$

$$a \left(m_S + \frac{m_C}{2} \right) = m_S g - \frac{M_{\Delta}}{r}$$

$$a = \frac{m_s g - \frac{M_c}{r}}{m_s + \frac{m_c}{2}}$$

$$a = \frac{1.9,8 - \frac{0,38}{0,1}}{1 + \frac{2}{2}} = 3 m.s^{-2}$$

بما أن $a = cte$ فإن طبيعة الحركة مستقيمية متغيرة بانتظام (متسارعة)

$$\ddot{\theta} = \frac{a}{r} = \frac{3}{0,1} = 30 rad.s^{-2}$$

3 – التسارع الزاوي :

المعجم العلمي

Ressort	نابض	Disque	قرص
Rotation	دوران	Eclateur	مفرج
Angulaire	زاوي	Abscisse	أقصول
Dérivé	مشتقة	Accélération	تسارع
Composante	مركبة	Moment	عزم
Relation fondamentale	العلاقة الأساسية	Inertie	قصور
Tige	ساق	Couronne	حلقة
Poulie	بكرة	Cylindre	أسطوانة