

المحور الثالث:

توازن جسم صلب

الوحدة 6

4 س

توازن جسم صلب خاضع لثلاث قوى غير متوازية

Equilibre d'un corps solide soumis à l'action de trois forces non parallèles



السلام عليهم ورحمة الله وبركاته

الجذع المشترك

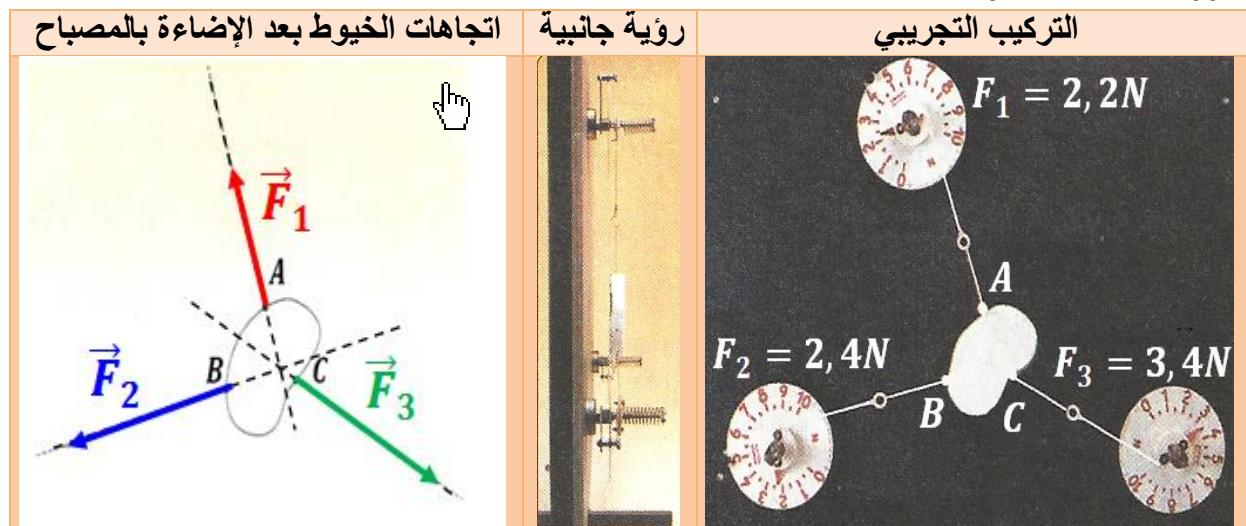
الفيزياء

جزء الميكانيك

1- شرط توازن جسم صلب خاضع لثلاث قوى غير متوازية :

1-1- نشاط :

نجز التركيب التجريبي أسفله . بحيث نشد جسما صلبا خفيفا جدا بواسطة الدينامومترات (D_1) و (D_2) و (D_3) . يوجد الجسم الصلب في حالة توازن ، وهو خاضع لثلاث قوى غير متوازية \vec{F}_1 و \vec{F}_2 و \vec{F}_3 المطبقة من طرف الدينامومترات الثلاثة . نضع مصباحا مضاء أمام الجسم الصلب ونحدد على الورقة اتجاهات الخيوط .



أ- اجرد القوى المطبقة على الجسم الصلب (S) عند التوازن ، ثم حدد القوة التي يمكن إهمال شدتها أمام شدة بقية القوى المطبقة عليه .

المجموعة المدرستة : { الجسم الصلب (S) } .

جرد القوى : \vec{P} وزنه و \vec{F}_1 و \vec{F}_2 و \vec{F}_3 المطبقة من طرف الدينامومترات الثلاثة .

وبما أن الجسم الصلب (S) خفيف جدا فإن شدة وزنه مهملة أمام الشدة F_1 و F_2 و F_3 .

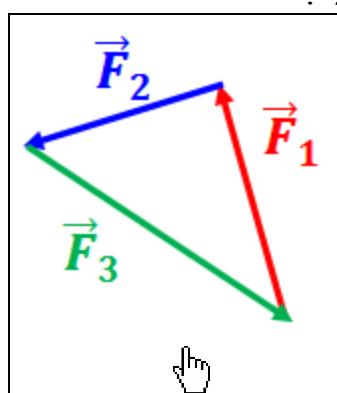
ب- هل توجد الخيوط الثلاثة في نفس المستوى؟ ماذا تستنتج بالنسبة لخطوط تأثير القوى الثلاثة؟
من خلال الرؤية الجانبية للتركيب التجريبي يتضح أن الخطوط الثلاثة توجد في نفس المستوى ، وبالتالي
نستنتج أن خطوط تأثير القوى \vec{F}_1 و \vec{F}_2 و \vec{F}_3 مستوائية .

ج- أتمم ملأ الجدول التالي الذي يحدد مميزات القوى \vec{F}_1 و \vec{F}_2 و \vec{F}_3 .

القوى	نقطة التأثير	خط التأثير	المنحي	المنظم
$F_1 = 2,2N$	النقطة A	ال المستقيم الذي يجسد الخيط (1)	من A نحو (D_1)	F_1
$F_2 = 2,4N$	النقطة B	ال المستقيم الذي يجسد الخيط (2)	من B نحو (D_2)	F_2
$F_3 = 3,4N$	النقطة C	ال المستقيم الذي يجسد الخيط (3)	من C نحو (D_3)	F_3

د- بالاعتماد على اتجاهات الخيوط بعد الإضاءة بالمصباح ، هل خطوط تأثير القوى الثلاثة متلاقيّة؟

نرسم خطوط تأثير القوى الثلاثة فنجد أنها متلاقيّة في نقطة واحدة (انظر أعلاه) .



٥- مثل ، في نفس الشكل السابق ، القوى \vec{F}_1 و \vec{F}_2 و \vec{F}_3 وذلك باستعمال سلم مناسب انظر أعلاه . بالسلم $1\text{cm} \rightarrow 1N$.

و- أنشئ هندسيا المجموع المتجهي لهذه القوى (الخط المضلعي) . ماذا تستنتج بالنسبة لـ $\sum \vec{F} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3$ ؟

نلاحظ أن الخط المضلع مغلق وبالتالي $\sum \vec{F} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 = \vec{0}$.
ذ- استنتاج الشرطين اللازمين لثبات حركة صلبة، خاصية اثبات ثبات قوى غير متوازنة.

الشرط الرابع: توازن الجسم الصلب (الصلب المترافق) هو مجموع القوى التي تحيط بالجسم الصلب، وتحتاج إلى توازن القوى المترافقين في كل اتجاه، وذلك لعدم إمكانية تحريك الجسم الصلب في اتجاه معين.

أي $\vec{0} = \sum \vec{F} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3$ أو الخط المضلعي مغلق و خطوط تأثير القوى متسقة و متلائمة

مسنونیہ و مدرقیہ۔

١-٢-خلاصة:

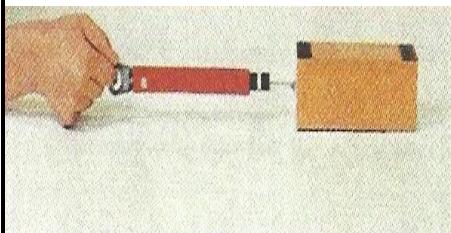
عندما يكون جسم صلب خاضع لثلاث قوى غير متوازية \vec{F}_1 و \vec{F}_2 و \vec{F}_3 في توازن ، فإن :

- ❖ المجموع المتجهي للقوى الثلاث منعدم $\sum \vec{F} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 = \vec{0}$ أو الخط المضلعي لمتجهات القوى الثلاث مغلق . وهذا الشرط لازم لسكن مركز القصور G للجسم الصلب .
- ❖ خطوط تأثير القوى الثلاث متلاقيّة و مستوانيّة . وهذا الشرط لازم لغياب الدوران في حالة تحقق الشرط الأول .

هذا **السرطان لازمان** للحصول على توازن جسم صلب خاضع لثلاث قوى غير متوازية ، لكنهما غير كافيين إذ يمكن أن يتحقق السرطان ويكون مركز قصور الجسم الصلب في حركة مستقيمية منتظمة طبقاً لمبدأ القصور .

2- تطبيق : قوة الاحتكاك :

نشاط 1-2

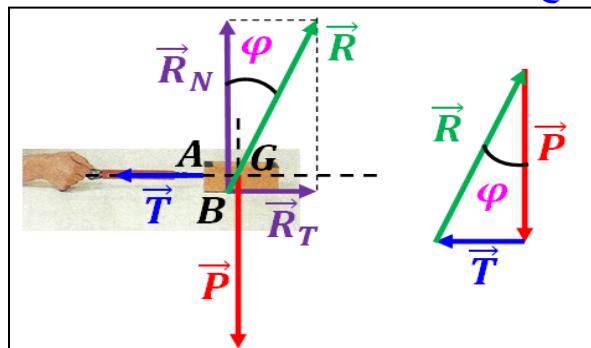


نضع على لوحة خشبية أفقية قطعة من الخشب (S) كتلتها $m = 400 \text{ g}$ ، ونطبق عليها قوة \vec{T} بواسطة الدينامومتر مواز للوحة الخشبية بحيث تبقى القطعة (S) في توازن . نعطي $g = 10 \text{ N} \cdot \text{kg}^{-1}$

أ- اجرد القوى المطبقة على قطعة الخشب (S).

المجموعة المدرّوسة : { قطعة الخشب (S) } .

جرد القوى: \vec{P} وزنها و \vec{T} توتر الدينامومتر و \vec{R} تأثير السطح.



بـ- مثل الخط المضلعي لهذه القوى ، استنتج مميزات \vec{R} تأثير السطح واستنتاج طبيعة التماس بين السطح والقطعة (S)

السطح واستخرج طبيعة الماس بين السطح والقطعة (S) لدينا القطعة (S) في تهازن، اذن الخط المضلع مغلقة

دبي المطعه (3) في توارىء ، إين الخط المصنعي معن
وخطوط التأثير مستوي آئية ومتلاقة

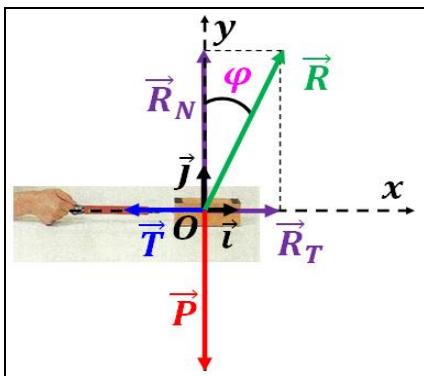
وهو عدّة مهارات \vec{P} و \vec{T} تؤدي إلى الخاتمة المنشاءة . المخالق ، فوج

و بمعرفة ممارات P و T ترسم الخط المقطعي المعنى للحدد

مimirat R . مimirat R .

تأثير السطح \vec{R}	توتر الدينامومتر \vec{T}	الوزن \vec{P}	مميزات القوى
نقطة تماس الجسم و السطح B	نقطة تماس الجسم و (D)	مركز القصور G	نقطة التأثير
المائل عن المنظمي بزاوية φ	الأفقي المار من A و G	الرأسي المار من	خط التأثير
من الأسفل نحو الأعلى	من A نحو (D)	من الأسفل نحو الأعلى	المنحى
يحدد هندسيا من الخط المضلع	تقراً مباشرة من الدينامومتر	$P = mg \equiv 4N$	المنظم

ج- حدد الشدة R_x و R_y بطريقة حسابية .



لدينا القطعة (S) في توازن ، إذن $\sum \vec{F} = \vec{P} + \vec{T} + \vec{R} = \vec{0}$
 نسقط العلاقة المتجهية في المعلم ($R(O, \vec{l}, \vec{j})$ فنجد :

$$\begin{cases} \mathbf{0} - T + R_T = \mathbf{0} \\ -P + \mathbf{0} + R_N = \mathbf{0} \end{cases} \quad \text{أو} \quad \begin{cases} P_x + T_x + R_x = \mathbf{0} \\ P_y + T_y + R_y = \mathbf{0} \end{cases}$$

إذن $R_T = T$ $R_N = P$ وبالتالي نقيس شدة قوة الاحتكاك مباشرة من الدينامومتر .

د- النتائج التجريبية لهذه التجربة مدونة في الجدول أسفله ، أتم الجدول وفسر
كيف يبقى الجسم في توازن رغم قوة الجر المطبقة من طرف الدينامومتر .

اختل التوازن			في توازن				الحالة الميكانيكية
3,0	2,5	2,1	2,0	1,5	1,0	0,5	$T(N)$ الشدة
2,0	2,0	2,0	2,0	1,5	1,0	0,5	$R_T(N)$ الشدة
4	4	4	4	4	4	4	$R_N(N)$ الشدة
4,47	4,47	4,47	4,47	4,27	4,12	4,03	$R(N)$ الشدة
26,5	26,5	26,5	26,5	20,5	13,9	7,0	$\varphi(^{\circ})$ الزاوية

يعزى توازن الجسم عندما تكون $T_m > T$ رغم وجود قوة الجر إلى وجود قوة الاحتكاك حيث $R_T = T$ ، وعندما تكون $T_m < T$ يختل توازن الجسم.

٥- حدد T_m شدة القوة القصوى التي يبقى الجسم عندها في توازن ، و φ_0 زاوية الاحتاك الساكن و $K_0 = \tan \varphi_0$ معامل الاحتاك الساكن التي يختل عندها الجسم .

. $K_0 = \tan \varphi_0 = \tan 26,5 = 0,5$ و $\varphi_0 = 26,5^\circ$ و $T_m = 2,0N$ من خلال الجدول نجد أن

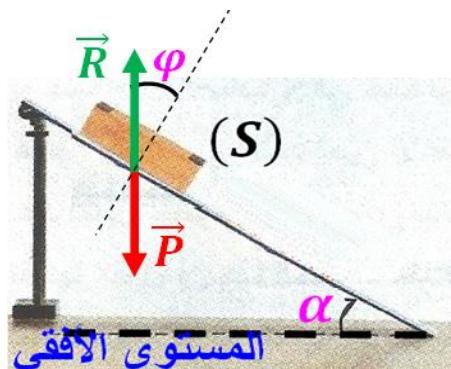
و- نزيل الدينامومتر ونميل تدريجيا اللوحة الخشبية عن المستوى الأفقي حتى يختل توازن الجسم (**S**) عند الزاوية α_m . 

أوجد العلاقة بين α و φ ، ثم حدد قيمة α_m . ماذا تستنتج؟

المجموعه المدروسه : } قطعه الحسب (S) { .

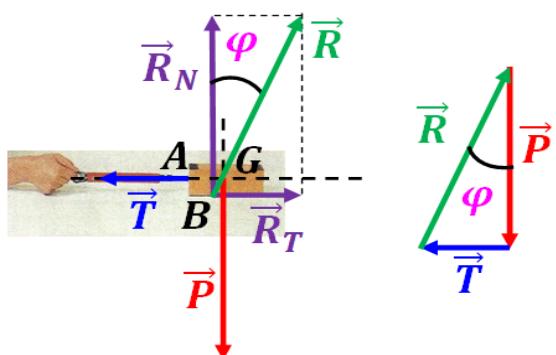
حد القوى : \vec{P} وزنها و \vec{R} تأثير السطح

لابد من القطة (S) في تفاصيله، لذا



إذن اتجاه \vec{R} رأسي وبالتالي فهو مائل عن المنظمي بزاوية φ .
 بما أن φ هي الزاوية بين الرأسي والمنظمي على السطح و α هي
 الزاوية بين الأفقي والسطح فإن $\varphi = \alpha = 26,5^\circ$ إذن $\alpha_m = \varphi_0 = 26,5^\circ$.

وبالتالي نحدد اتجاه \vec{R} عملياً من خلال زاوية ميلان السطح مadam الجسم (S) في توازن .



نضع على لوحة خشبية أفقية قطعة من الخشب (S) ، ونطبق عليها قوة \vec{T} بواسطة الدينامومتر مواز للوحة الخشبية بحيث

تبقى القطعة (S) في توازن وهي خاضعة لثلاث قوى: وزنها \vec{P} وتوتر الدينامومتر \vec{T} وتأثير السطح \vec{R} .

إذن الخط المضلعي مغلق وخطوط التأثير مستوائية ومترافقية .

وبمعرفة مميزات P و T نرسم الخط المضلعي المغلق فنحدد مميزات \vec{R} .

3-2- مفهوم الاحتكاك :

يعزى بقاء الجسم (S) في توازن رغم تزايد شدة القوة \vec{T} المطبقة من طرف الدينامومتر (حيث $T < T_m$) إلى وجود الاحتكاكات نتيجة خشونة سطحي التماس و طبيعتيهما . وبالتالي تقوم القوة \vec{R} بمفعولين :

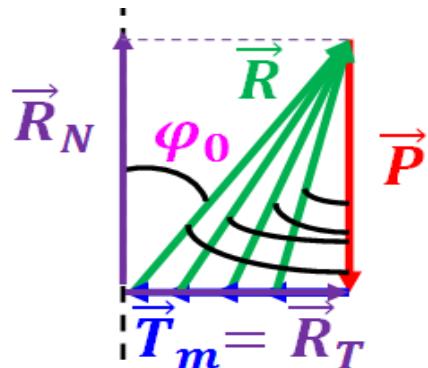
- ـ مقاومة الوزن \vec{P} للجسم (أي مقاومة الانغراز) من خلال المركبة المنظمية \vec{R}_N .
- ـ مقاومة التوتر \vec{T} للدينامومتر (أي مقاومة الحركة) من خلال المركبة المماسية \vec{R}_T والتي تسمى قوة الاحتكاك \vec{f} .

إذن نكتب : $\vec{R} = \vec{R}_N + \vec{R}_T = \vec{R}_N + \vec{f}$.

4- زاوية الاحتكاك الساكن :

نسمى زاوية الاحتكاك الساكن φ_0 القيمة الحدية لزاوية الاحتكاك φ التي يختل توازن الجسم عندها و هي مقدار مميز لطبيعة التماس بين جسمين معينين .

نعرف معامل الاحتكاك الساكن K_0 بالعلاقة : $K_0 = \tan \varphi_0 = \frac{R_T}{R_N}$ وهذا المقدار يتعلق بطبيعة الجسمين المتماسين و لا يتعلق بمساحتيهما .



مثال	
طبيعة السطحين المتماسين	قيمة K_0
فولاذ على فولاذ	0,15
خشب على خشب	0,50
فلز على جليد	0,03

ملحوظة :

بالنسبة لجسم صلب فوق سطح مائل بزاوية α ، فإن الجسم يكون :

$\sum \vec{F} = \vec{P} + \vec{R} \neq \vec{0}$ في حركة أي سطح أملس واتجاه \vec{R} منظمي	$\sum \vec{F} = \vec{P} + \vec{R} = \vec{0}$ في توازن أي سطح خشن و $\alpha > \varphi_0$	سطح خشن و $\alpha < \varphi_0$ و $\alpha = \varphi$
