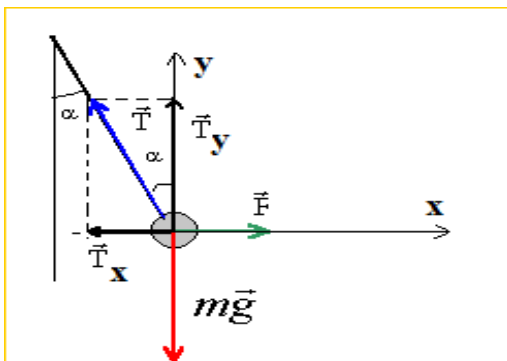


انظر الشكل

### 3-1: الطريقة الهندسية:

ثم نحدد إحداثيات المتجهات  $\vec{F}$  و  $\vec{T}$  في المعلم  $(o, \vec{i}, \vec{j})$ .

|                                                                                                         |                                                                                                           |                                                                                                                                                                |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| $= \vec{F_X} + \vec{F_Y} \vec{F}$ $= F_X \vec{i} + 0 \vec{j} \vec{T}$ $X = F \underline{\underline{م}}$ | $= \vec{P_X} + \vec{P_Y} \vec{p}$ $= 0 \vec{i} - P_Y \vec{j} \vec{T}$ $P_Y = P \underline{\underline{م}}$ | $= \vec{T_X} + \vec{T_Y} \vec{T}$ $= -T_X \vec{i} + T_Y \vec{j} \vec{T}$ $\text{Cosa} = \frac{T_Y}{T} ; \text{Sina} = \frac{T_X}{T} \underline{\underline{م}}$ |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|


$$-P + T \cos \alpha = 0 \quad : + \vec{P}_Y + \vec{F}_Y = \vec{0} T_Y$$

\* خطوط القوى الثلاثة مستوائية و تتلاقى في نقطة و حيدة \*  $\sum \vec{F_{x,i}} = \vec{0}$

**للمزيد من الملفات قم بزيارة الموقع : [Talamid.ma](http://Talamid.ma)**