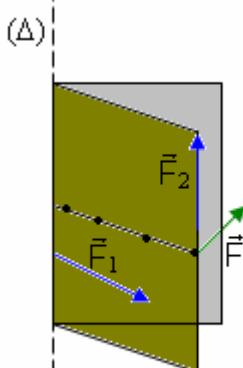


توازن جسم صلب قابل للدوران حول محور ثابت

Equilibre d'un corps solide en rotation autour d'un axe fixe

I - عزم قوة

1 - مفعول قوة على دوران جسم صلب



حركة الباب حول المفصلات

مثال 1 : حركة الباب حول المفصلات والتي تجس محور الدوران Δ .
ليس للقوتين \vec{F}_1 و \vec{F}_2 أي مفعول على دوران الباب
يكون لقوة مفعول دوران على جسم صلب قابل للدوران حول محور ثابت ، إذا كان خط
تأثيرها غير مواز لمحور الدوران ولا ينقطع معه .

مثال 2 : القوة \vec{F} لها مفعول على دوران الباب
نلاحظ أن شدة القوة تزداد كلما اقتربنا من محور الدوران Δ أي المفصلات
أي أن هناك علاقة بين شدة القوة \vec{F} والمسافة الفاصلة بين خط تأثيرها والممحور Δ

2 - عزم قوة بالنسبة لمحور ثابت

عزم قوة \vec{F} بالنسبة لمحور الدوران (Δ) متبع مع خط تأثيرها له قيمة مطلقة تساوي
جاء الشدة F والمسافة d الفاصلة بين (Δ) وخط تأثيرها .

$$|\mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F})| = F \cdot d$$

وحدة عزم القوة في النظام العالمي للوحدات هي : $N \cdot m$

2-2 عزم قوة مقدار جبري
الجاء $F.d$ لا يدلنا على منحى دوران الجسم S حول المحور (Δ)
لهذا يجب أن نختار منحى اعتباطياً لدوران الجسم ونعتبره موجباً
كما في الشكل :

* إذا كان بإمكان القوة إدارة الجسم في المنحى الموجب الذي تم اختياره
فإن عزماها تعتبر موجباً :

$$\mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}) = +F \cdot d$$

* إذا كان بإمكان القوة إدارة الجسم عكس المنحى الذي تم اختياره
فإن عزماها تعتبر سالباً :

$$\mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}) = -F \cdot d$$

إذن بصفة عامة عزم قوة \vec{F} بالنسبة لمحور (Δ) ثابت هو :

$$\mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}) = \pm F \cdot d$$

II - عزم مزدوجة قوتين

1 - مزدوجة قوتين

تكون القوتان \vec{F}_1 و \vec{F}_2 مزدوجة قوتين ، إذا كان مجموعهما المتجهي منعدم ولهم نفس خط التأثير .

2 - عزم مزدوجة قوتين

عزم مزدوجة قوتين بالنسبة لمحور الدوران (Δ) عمودي على مستوى المزدوجة
هو جاء الشدة المشتركة للقوتين والمسافة d الفاصلة بين خطي تأثيرهما :

$$N \cdot m \quad \mathcal{M}_{\mathcal{C}} = \pm F \cdot d$$

III - مبرهنة العزوم

1 - نص مبرهنة العزوم

عند توازن جسم صلب قابل للدوران حول محور ثابت (Δ) أيًا كان ، فإن مجموع الجباري لعزوم القوى المطبقة عليه

$$\sum_{i=1}^n \mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}_i) = 0$$

2 - تطبيق

نطبق على ساق متاجسة AB طولها $\ell = 80cm$ وكتلتها مهملة ، ثلاثة قوى \vec{F}_1 و \vec{F}_2 و \vec{F}_3 رأسية (أنظر الشكل)

شداها هي $F_1=4N$ و $F_2=4N$ و $F_3=2N$.

محور الدوران أفقى وثبت يمر من مركز الساق.

1 - هل القوتان \vec{F}_1 و \vec{F}_2 تكونان مزدوجة؟ على إجابتك.

2 - مثل الخط المضلعي لمتجهات القوى المطبقة على الساق؟

3 - أحسب المجموع الجبri لعزم القوى المطبقة على الساق.

4 - هل يتحقق شرط التوازن في هذه الحالة؟ على إجابتك.

VI - عزم مزدوجة القوتين على سلك فلزي

عند تطبيق مزدوجة قوتين على القضيب، نلاحظ أن السلك يتلوى أي أن تأثير المزدوجة أدى إلى ليّ السلك. وعند حذف المزدوجة يعود القضيب إلى موضع توازنه البديهي. نفس هذا كون أن السلك الملتوي يطبق بدوره على القضيب قوى ارتداد.

الدراسة الميكانيكية للقضيب:

* قبل تطبيق مزدوجة القوتين \vec{F}_1 و \vec{F}_2 :

القضيب في حالة توازن وهو خاضع لوزنه \vec{P} و \vec{R} القوة المطبقة من طرف السلك بحيث

$$\mathcal{M}_A(\vec{P}) + \mathcal{M}_A(\vec{R}) = 0 \quad \text{و} \quad \vec{P} + \vec{R} = \vec{0}$$

* عند تطبيق مزدوجة القوتين (\vec{F}_1, \vec{F}_2)

يكون السلك ملتوياً وهو يخضع للقوى \vec{P} و \vec{R} والمزدوجة المطبقة

$\mathcal{M}_A(\vec{F}_1, \vec{F}_2)$ ومجموع قوى الارتداد المسلطة من طرف جميع مولدات السلك

$$\sum \vec{f}_i$$

القضيب في حالة التوازن:

$$\vec{P} + \vec{R} + \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \sum \vec{f}_i = \vec{0}$$

و كذلك

$$\mathcal{M}_A(\vec{P}) + \mathcal{M}_A(\vec{R}) + \mathcal{M}_A(\vec{F}_1, \vec{F}_2) + \sum \mathcal{M}_A(\vec{f}_i) = 0$$

$$\sum \mathcal{M}_A(\vec{f}_i) = -\mathcal{M}_A(\vec{F}_1, \vec{F}_2)$$

$$\sum \vec{f}_i = \vec{0}$$

خلاصة: قوى الارتداد $\sum \vec{f}_i$ لها خصائص مزدوجة قوتين.

تسمى بمزدوجة اللي Couple de torsion ونركز لها بـ

2 - عزم مزدوجة اللي

من خلال الدراسة التجريبية نستنتج أن عزم المزدوجة المطبقة على السلك تتناسب اطراضاً مع الزاوية θ زاوية اللي نقول

$$\mathcal{M}_A(\vec{F}_1, \vec{F}_2) = C\theta$$

حيث C ثابتة تميز السلك نسميه ثابتة لي السلك وهي تتعلق بطول السلك وبمقطعه وبنوعيته.

وبحسب الدراسة السابقة أن عزم مزدوجة لي السلك $\sum \mathcal{M}_A(\vec{f}_i) = M_c$ هي المقابل لعزم مزدوجة القوتين \vec{F}_1 و \vec{F}_2

$$M_c = -C \cdot \theta \quad \text{إذن}$$