

توازن جسم صلب خاضع لثلاث قوى غير متوازية

جذع مشترك علمي
الفيزياء

I - توازن جسم صلب خاضع لثلاث قوى غير متوازية:

1- تجربة

على سبورة خاصة لدراسة السكونيات نربط صفيحة S ذات كتلة مهملة بثلاثة خيوط 1 و 2 و 3 غير مدودة. لقياس شدة القوة المطبقة من طرف كل خيط نشد طرفه الآخر بدينامومتر، ونحقق توازن الصفيحة S.

2- نتائج التجربة

اعتمادا على نتائج التجربة نلاحظ أن:

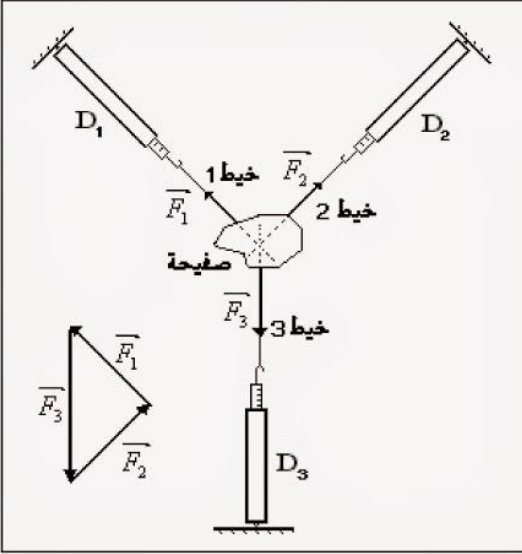
- خطوط تأثير القوى الثلاث توجد في نفس المستوى، نقول إنها متوائمة.
- خطوط تأثير القوى الثلاث تتقاطع في نفس النقطة، نقول إنها متلاقية.
- لتمثيل القوى المطبقة على الصفيحة ومجموع متجهاتها نستخدم سلمًا مناسبًا، ونأخذ بعين الاعتبار مميزات كل قوة.

نمثل المجموع المتجهي لمتجهات القوى \vec{F}_1 و \vec{F}_2 و \vec{F}_3 حيث يكون أصل المتجهة \vec{F}_1 هو نقطة ما من المستوى الذي يضم خطوط التأثير،

ومن نهاية \vec{F}_1 نرسم \vec{F}_2 ثم من نهاية \vec{F}_2 نرسم \vec{F}_3 . فنحصل على الخط المضلعي، تسمى هذه الطريقة الطريقة الهندسية أو المبيانية.

- الخط المضلعي المحصل عليه مغلق، ويعبر عنه رياضيا بالعلاقة المتجهية:

$$\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 = \vec{0}$$



3- شرطا التوازن

عندما يكون جسم صلب في توازن وهو خاضع لثلاث قوى غير متوازية، فإن:

- المجموع المتجهي لهذه القوى منعدم: $\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 = \vec{0}$.

أي أن الخط المضلعي للقوى الثلاث مغلق، وهذا شرط أول لازم لسكون G مركز قصور الجسم.

- خطوط تأثير القوى الثلاث مستوائية ومتلاقية، وهذا شرط ثان لازم لغياب الدوران في حالة تحقيق الشرط الأول.

ملحوظة:

هذان الشرطان لازمان لتوازن جسم صلب تحت تأثير ثلاث قوى لكنهما غير كافيين.

4- تطبيق

نضع جسما ذا كتلة $m = 1\text{ kg}$ على مستوى مائل بزاوية $\alpha = 30^\circ$ بالنسبة للمستوى الأفقي دون احتكاك. نحقق التوازن بواسطة ربط

نابض بالجسم بحيث يكون محور النابض موازي للمستوى المائل.

نريد أن نجد مميزتي تأثيري النابض والمستوى المائل على الجسم بطريقتين.

(أ) الطريقة الهندسية:

* المجموعة المدروسة: الجسم (S):

* جرد القوى:

 \vec{P} : وزن الجسم. \vec{T} : تأثير النابض. \vec{R} : تأثير المستوى المائل على (S).

* (S) في حالة توازن:

- الخط المضلعي للقوى الثلاث مغلق.

- خطوط التأثير متلاقية ومستوائية.

نختار سلما مناسباً للتمثيل: $1\text{cm} \rightarrow 2\text{N}$ $P = m \cdot g = 10\text{N}$ أي: طولها 5cmمن الخط المضلعي نستنتج المتجهتين المتجهتين \vec{R} و \vec{T} .نجد: $T = 4,8\text{N}$ و $R = 9\text{N}$ **(ب) الطريقة التحليلية:**نختار معلما متعامدا منظمنا (O, \vec{i}, \vec{j}) . نسقط عليه العلاقة $\vec{R} + \vec{T} + \vec{P} = \vec{0}$.

$$\vec{R} \begin{cases} R_x = 0 \\ R_y = R \end{cases} \quad \vec{T} \begin{cases} T_x = T \\ T_y = 0 \end{cases} \quad \vec{P} \begin{cases} P_x = -mg \sin \alpha \\ P_y = -mg \cos \alpha \end{cases}$$

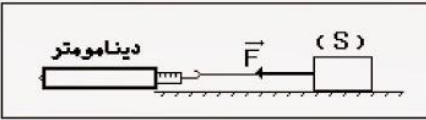
$$\begin{cases} R_x + T_x + P_x = 0 \\ R_y + T_y + P_y = 0 \end{cases} \quad \text{بالاسقاط على المحور } O_x \text{ و } O_y \text{ نجد:}$$

$$T = m \cdot g \cdot \sin \alpha = 5\text{N} \quad \text{وبالتالي:}$$

$$R = m \cdot g \cdot \cos \alpha = 8,7\text{N}$$

II- قوة الاحتكاك:**1- تجربة:**نجر جسما صلبا (S) من خشب كتلته $m = 300\text{g}$ موضوعا فوق حامل خشبي،

مستو وأفقي، بواسطة دينامومتر.

نلاحظ أن الجسم يبقى في توازن مادامت شدة القوة المطبقة عليه من طرف الدينامومتر لا تتعدى قيمة قصوية F_m .**2- نتائج:**

5,2	5,1	5,0	3,0	2,0	F(N)
حركة		توازن			الحالة الميكانيكية