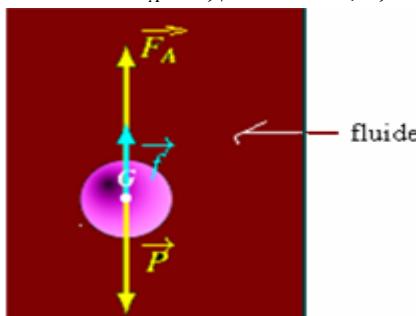


II - القوى المطبقة على جسم من طرف مائع:

1) القوى المطبقة من طرف مائع:

الجسم المغمور في مائع يخضع إلى ثلاثة قوى :

\vec{P} : قوة الثقالة (أي وزن الجسم). و \vec{F}_A : دافعة أرخيمندز . و \vec{f} : قوة الاحتكاك المائع.



2) قوة الثقالة : Force de pesanteur

تخضع الأجسام في مجال الثقالة إلى **قوة الثقالة**، وهي القوة المطبقة عليها من طرف الأرض وتسمى بالوزن \vec{P} .

* العلاقة بين شدة وزن الجسم وشدة الثقالة: $P = m \cdot g$.

* \vec{g} : متجهة مجال الثقالة موجهة نحو مركز الأرض(أي رأسية نحو الأسفل)، وتحتفظ في نفس الموضع بنفس الشدة.

وحدة شدة الثقالة g في النظام العالمي للوحدات هي: N/Kg أو m/s^2 .

* القوة $\vec{P} = m \cdot \vec{g}$ تطبق في مركز القصور G للجسم الصلب.

3) دافعة أرخيمندز: La poussée d'Archimède

يخضع كل جسم مغمور كلياً أو جزئياً في مائع لقوى تعاكس ضاغطة تسمى **دافعة أرخيمندز**، وهي رأسية، موجهة نحو الأعلى،

شدتها تساوي وزن حجم السائل المزاح. $F_A = \rho_f \cdot V \cdot g$

القوة $\vec{F}_A = -\rho_f \cdot V \cdot \vec{g}$ تطبق في مركز قصور السائل المزاح.

ρ_f : الكثافة الحجمية للمائع بـ: $(kg \cdot m^{-3})$.

V : الحجم المزاح للمائع (m^3)

g : شدة الثقالة بـ: (N/kg) أو: (m/s^2) .

4) قوة الاحتكاك المائع:

تكافى قوى الاحتكاك التي يطبقها المائع على الجسم الصلب المغمور داخله قوة وحيدة \vec{f} تسمى **قوة الاحتكاك المائع**، تطبق في مركز القصور G للجسم، معاكسة لمتجهة السرعة \vec{v} :

$f = k \cdot v^n$: منظمها

ملحوظة: عموماً إذا كانت السرعة صغيرة ناخذ: $n=1$ فتصبح: $f = k \cdot v$ في هذه الحالة تتبع الثابتة k بـلزوجة السائل.

و إذا كانت السرعة كبيرة ناخذ: $n=2$ $f = k \cdot v^2$ في هذه الحالة تتبع الثابتة k بالكتلة الحجمية للسائل.

III - العقوط الرأسي لجسم صلب باحتكاك:

1) المعادلة التفاضلية التي تحققها السرعة:

نعتبر جسماً صلباً كثنته k في حالة سقوط رأسي في مائع.

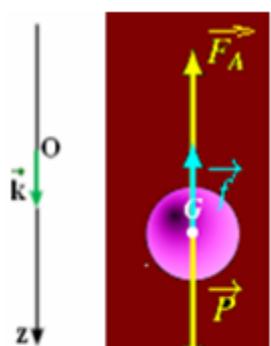
* المجموعة المدرستة (الكريبة)

* جرد القوى : الكريبة تخضع للقوى التالية:

\vec{P} : قوة الثقالة.(أي وزن الجسم)

$\vec{F}_A = -\rho_f \cdot V \cdot \vec{g}$: دافعة أرخيمندز .

$f = k \cdot v^n$: قوة الاحتكاك المائع



$P = m \cdot g$: شدتها

$F_A = \rho_f \cdot V \cdot g$: شدتها

$f = k \cdot v^n$: شدتها

$\vec{P} = m \cdot \vec{g}$

$\vec{F}_A = -\rho_f \cdot V \cdot \vec{g}$

$\vec{f} = -k \cdot \vec{v}^n$

* اختيار المعلم المناسب : نعتبر معلماً (O, z) موجهاً نحو الأسفل (لأن الحركة مستقيمة ورأسية).

* تطبيق القانون الثاني لليوتون :

$\vec{P} + \vec{F}_A + \vec{f} = m \cdot \vec{a}_G$ أي :

$\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$

* بالإسقاط على المحور oz :

$m \cdot g - m_f \cdot g - k \cdot v^n = m \cdot \frac{dv}{dt}$

$\frac{dv}{dt} = A - B \cdot v^n$

ويمكن كتابتها كما يلى :

$\frac{dv}{dt} = g(1 - \frac{m_f}{m}) - \frac{k}{m} \cdot v^n$

المعادلة التفاضلية تصبح كما يلى:

$m_f = \rho_f \cdot V$ لأن :

$$m \cdot g - m_f \cdot g - k \cdot v^n = m \cdot \frac{dv}{dt}$$

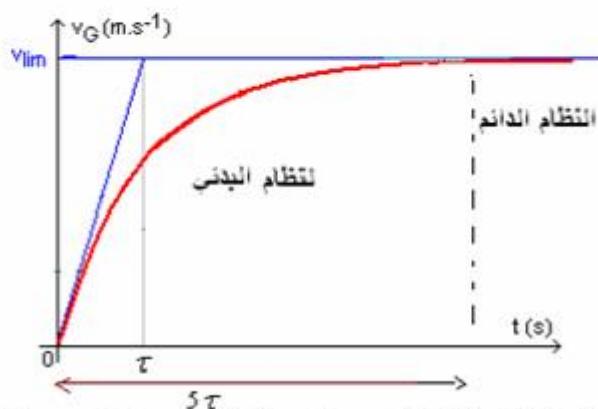
$\frac{dv}{dt} = A - B \cdot v^n$

المعادلة التفاضلية تصبح كما يلى:

$$A = g(1 - \frac{m_f}{m}) \quad B = \frac{k}{m} \quad \text{مع :}$$

أ) النظام الدائم:

تمكن الدراسة التجريبية من رسم المنحنى الممثل لتغيرات سرعة الكريهة بدلالة الزمن :



في البداية تتزايد سرعة الكريهة إلى أن تبلغ قيمة ثابتة تسمى: السرعة الحدية يرمز إليها: نظام v فتختصر حركة الكريهة إلى نظام يسمى النظام الدائم.

عندما يتحقق النظام الدائم ، تصبح السرعة v للكريهة ثابتة وبذلك يصبح $\frac{dv}{dt} = 0$ ومن خلال (1) يصبح لدينا :

$$v_t = \left[\frac{g}{k} (m - m_f) \right]^{\frac{1}{n}} = \left[\frac{g}{k} (\rho - \rho_f) V \right]^{\frac{1}{n}} \quad \text{أي : } v = \left(\frac{A}{B} \right)^{\frac{1}{n}}$$

حيث ρ الكثافة الحجمية للكريهة V الكثافة الحجمية للسائل ρ_f حجم الكريهة.

ب) النظام البدني : التسارع البدني للكريهة.

في بداية السقوط تتزايد سرعة الكريهة وتتسارعها : $a = \frac{dv}{dt} = (1 - \frac{m_f}{m}) \cdot g - \frac{k \cdot v^n}{m}$ يتوقف لأن قوة الاحتكاك الماء تتزايد خلال حركة الكريهة.

وفي اللحظة $t = 0$: تسارع الكريهة البدني : $a_0 = (1 - \frac{m_f}{m}) \cdot g$ لأن $v_0 = 0$

مبينيا قيمة التسارع البدني تساوي قيمة المعامل الموجي للماء للمنحنى $f(t)$ عند اللحظة $t = 0$.

ج) الزمن المميز للحركة:

يقطاع الخط المماس للمنحنى $f(t) = v$ مع الخط المقارب للمنحنى في نقطة أقصولها v تسمى الزمن المميز للحركة.

تحدد قيمة v بالعلاقة : $v_{t_{\text{min}}} = a_0 \tau$

بمعرفة قيمة الزمن المميز للحركة v يمكن تقدير مدة النظام البدني وهي تساوي حوالي : 5s.

3) حل المعادلة التفاضلية باستعمال طريقة أولير:

3) حل المعادلة التفاضلية باستعمال طريقة أولير:

طريقة أولير طريقة رقمية تكرارية تمكن من حل المعادلة التفاضلية . ويستوجب استعمال هذه الطريقة معرفة سرعة مركز قصور الجسم في لحظة معينة ، والتي غالباً ما تكون هي السرعة البدنية v في اللحظة $t = 0$.

في طريقة أولير يتم توظيف العلاقة التاليتين : $a_i = A - B \cdot v_i^n$ و $v_{i+1} = v_i + a_i \Delta t$ خطوة الحساب.

$$\text{نحدد : } v_1 = v_0 + a_0 \Delta t \quad a_0 = A - B \cdot v_0^n$$

$$\text{نحدد : } v_2 = v_1 + a_1 \Delta t \quad a_1 = A - B \cdot v_1^n$$

$$\text{نحدد : } v_3 = v_2 + a_2 \Delta t \quad a_2 = A - B \cdot v_2^n$$

$$\text{نحدد : } v_4 = v_3 + a_3 \Delta t \quad a_3 = A - B \cdot v_3^n$$

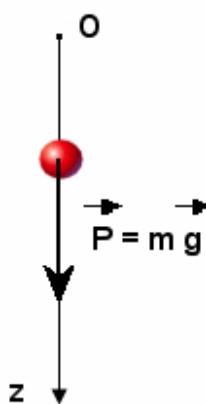
ملحوظة: اختيار خطوة الحساب .

اختيار خطوة الحساب Δt يكتسي أهمية بالغة في طريقة أولير ، فكلما كانت قيمتها صغيرة ، كلما كانت النتائج النظرية قريبة من النتائج التجريبية.

عموماً نأخذ الخطوة $\tau = \Delta t$ لكي لا تتجاوز السرعة الحدية للكريهة.

1) تعريف السقوط الحر:

السقوط الحر لجسم صلب هو سقوطه تحت تأثير وزنه فقط وبدون سرعة بدنية و يتم ذلك في الفراغ المطلق وفي الهواء عندما يكون للجسم شكلًا انسابياً وكثافة عالية بحيث يمكن إهمال تأثير الهواء عليه. إذا كان المسار رأسياً نقول أن السقوط الحر رأسياً.

2) دراسة السقوط الحر لجسم صلب:

$$\vec{P} = m \vec{a}_G \quad \leftarrow \quad \Sigma \vec{F} = m \vec{a}_G \quad * \text{تطبيق القانون الثاني لنيوتن:}$$

أي: $\vec{g} = \vec{a}_G \quad \leftarrow \quad m \cdot \vec{g} = m \cdot \vec{a}_G$

* **اسفاط العلاقة (1) على المحور oz:**

التسارع ثابت والمسار مستقيم، إذن حركة الجسم مستقيمية متغيرة بانتظام.

نعم أن: $\frac{dv_z}{dt} = g$ **وهي المعادلة التفاضلية للحركة:** $\frac{dv_z}{dt} = g$ **إذن:** $a_z = g$ **وهي المعادلة التفاضلية للحركة:**

المعادلة التفاضلية لحركة مركز قصور جسم في سقوط حر بدون سرعة بدنية تكتب على الشكل التالي:

دالة السرعة: $v_z = gt + C^*$ إذن الدالة التي مشتقتها g تكتب:

خلال السقوط الحر السرعة البدنية للجسم منعدمة: $C^* = 0$ وبالتالي: $v_z = gt$ وهي دالة السرعة.
* **المعادلة الزمنية للحركة:**

بما أن: $v_z = \frac{dz}{dt}$ فإن العلاقة (2) تكتب كما يلي: $\frac{dz}{dt} = gt$ إذن الدالة التي مشتقتها gt تكتب:

نحدد الثابتة بالرجوع على الشروط البدنية: لدينا عند اللحظة $t = 0$: $z = 0$ لأن الجسم انطلق من الأصل 0 للمحور

$z = \frac{1}{2} gt^2$ وهي المعادلة الزمنية لحركة جسم في سقوط الجسم .
، إذن: $C^* = 0$ وبالتالي:

تعويذ: بالنسبة لمعلم رأسى (o, z) موجه نحو الأسفل ، تكتب معادلات حركة مركز قصور جسم صلب في سقوط رأسى حر كما يلي :

$$a_G = g$$

$$v_G = gt + v_o$$

$$z_G = \frac{1}{2} gt^2 + v_o \cdot t + z_o$$

بالنسبة ل: $z = \frac{1}{2} \cdot g \cdot t^2$ لدينا: $z_o = 0$ و $v_o = 0$

ذ. عبد الكريم سبورو