

1- مفعول القوة على حركة جسم صلب :

1-1- نشاط:

شكل 1: حركة القمر حول الأرض	شكل 2: سقوط رأسي لكرة الكولف	شكل 3: سقوط شلجمي لكرة القدم	شكل 4: حركة المفجر المركزي A لحامل ذاتي فوق منضدة أفقية

أ- اعط تعبير $\sum \vec{F}$ مجموع متجهات القوى المطبقة على الجسم المتحرك في كل شكل .
بالنسبة للشكل 1: $\sum \vec{F} = \vec{F}$ وبالنسبة للشكلين 2 و 3: $\sum \vec{F} = \vec{P}$ وبالنسبة للشكل 4: $\sum \vec{F} = \vec{P} + \vec{R}$

ب- بمقارنتك لاتجاهي \vec{V} و $\sum \vec{F}$ في الأشكال 1 و 2 و 3 ، استنتج متى تكون حركة الجسم : مستقيمة - منحنية - دائرية ؟

تكون حركة الجسم مستقيمة إذا كان $\vec{V} \perp \sum \vec{F}$ نفس الاتجاه (أي $\sum \vec{F} \parallel \vec{V}$) .

تكون حركة الجسم دائرية إذا كانت \vec{V} عمودية على $\sum \vec{F}$ (أي $\sum \vec{F} \perp \vec{V}$) .

تكون حركة الجسم منحنية إذا كانت الزاوية α التي تشكلها \vec{V} و $\sum \vec{F}$ تحقق $k \in \mathbb{Z}$ $\alpha \neq k \cdot \frac{\pi}{2}$.

ج- في أي حالة يكون الجسم شبه معزول ميكانيكيا (أي $\sum \vec{F} = \vec{0}$) ، استنتج طبيعة حركة الجسم .
الحامل الذاتي في الشكل 4 شبه معزول ميكانيكيا وهو في حركة مستقيمة منتظمة .

د- هل يمكن لجسم أن يكون في حركة في غياب وجود قوة ؟
نعم ، يمكن للجسم أن يكون في حركة في غياب وجود قوة .

1-2- خلاصة:

يمكن للقوة أن تغير مسار حركة جسم أو سرعته أو هما معا .

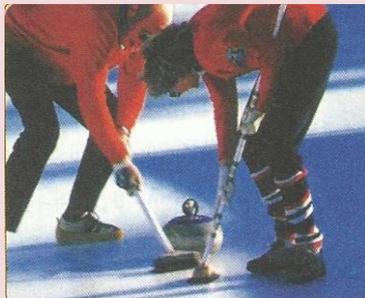
اعتقد أرسطو أن القوة ضرورية للحفاظ على ثبات سرعة جسم متحرك على مستوى أفقي ، إلى أن جاء غاليليو غاليلي وأثبت أن حركة جسم على مستوى أفقي أملس (احتكاكات مهملة) ليست في حاجة إلى قوة لتبقى مستقيمة منتظمة .
بالنسبة للجسم المرجعي الأرضي ، إذا كان جسم صلب يخضع لقوى متوازنة (أي $\sum \vec{F} = \vec{0}$) فهذا لا يعني بالضرورة غياب الحركة ، إذ يمكن للجسم أن يكون في إحدى الحالتين :

✚ الجسم في سكون أي $\vec{V} = \vec{0}$.

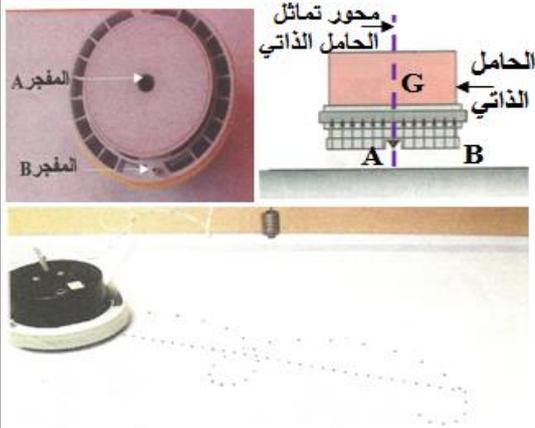
✚ الجسم في حركة إزاحة مستقيمة منتظمة أي $\vec{V} = \vec{C}t$.

ملحوظة:

إذا كان لمتجهة القوى المطبقة على جسم ولمتجهة سرعته اتجاهان متعامدان فإن حركته تكون دائرية .
إذا كان لمتجهة القوى المطبقة على جسم ولمتجهة سرعته نفس الاتجاه فإن حركته تكون مستقيمة .



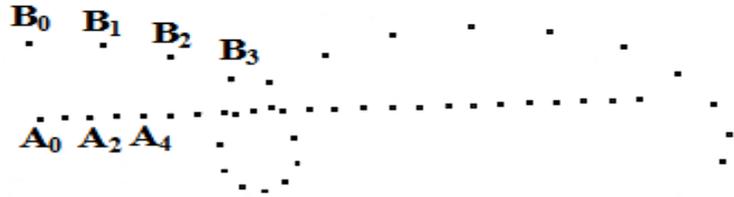
يعمل اللاعبان على مسح الطريق أمام الرمية المتحركة حتى تحافظ على حركتها



2- مركز قصور جسم صلب :

1-2- نشاط:

نرسل دائريا حاملا ذاتيا على منضدة هوائية أفقية مزودا بمفجرين أحدهما مثبت في نقطة B من جانب الحامل الذاتي و الآخر في نقطة A من محور تماثله الرأسي ، فنحصل على التسجيل التالي :



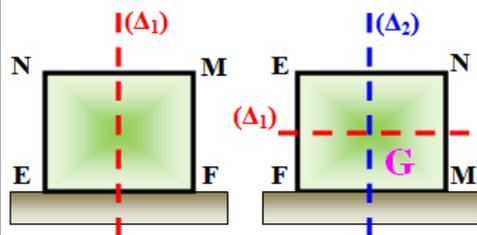
أ- قارن بين مسارين النقطتين A و B .

مسار النقطة B منحنى بينما مسار النقطة A مستقيمي .

ب- ما طبيعة الحركة A ؟ استنتج طبيعة حركة نقط محور التماثل الرأسي للحامل الذاتي المار من A . بما أن المسار مستقيمي والمسافات المقطوعة خلال نفس المدة الزمنية متقايسة فإن حركة النقطة A مستقيمية منتظمة وينطبق هذا على جميع النقط التي تنتمي إلى محور التماثل الرأسي للحامل الذاتي المار من A .

ج- إذا تصورنا حاملا ذاتيا بإمكانه التحرك على مختلف الأوجه فوق

منضدة هوائية أفقية فإنه عندما يتحرك الحامل الذاتي على الوجه EF تكون حركة نقط تماثله الرأسي (Δ_1) مستقيمية منتظمة وعندما يتحرك الحامل الذاتي على الوجه FM تكون حركة نقط تماثله الرأسي (Δ_2) مستقيمية منتظمة . ماذا تلاحظ ؟



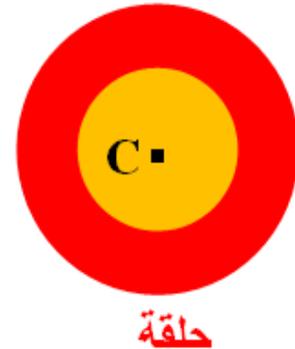
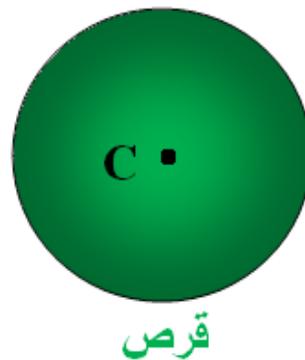
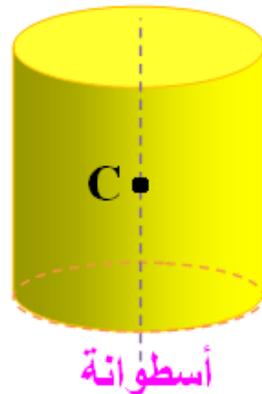
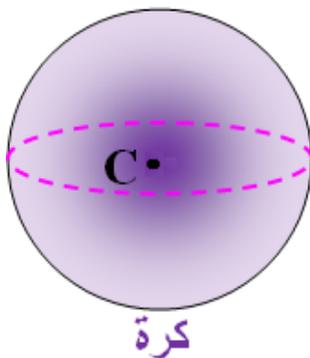
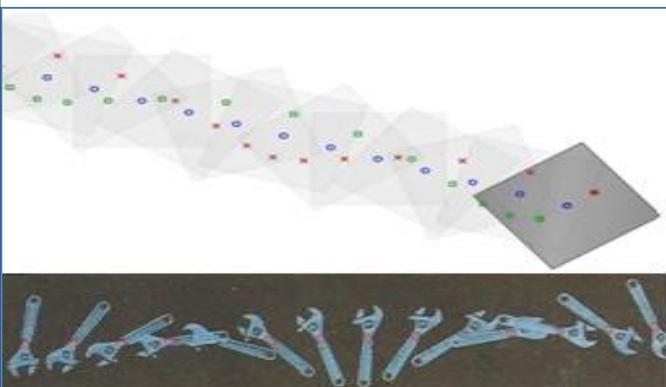
نلاحظ أن نقطة تقاطع المحورين (Δ_1) و (Δ_2) هي النقطة الوحيدة

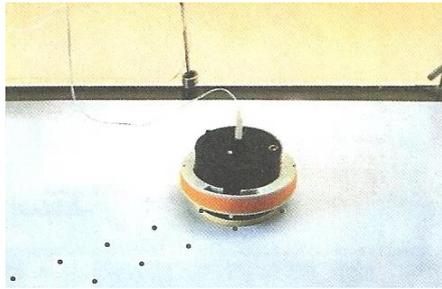
التي تكون حركتها دائما مستقيمية منتظمة كيفما كان الوجه الذي يتحرك عليه الحامل الذاتي وتسمى هذه النقطة مركز قصور الحامل الذاتي و نرسم له بالحرف G .

2-2- خلاصة:

يتوفر كل جسم صلب على نقطة خاصة و وحيدة تنفرد عن باقي نقطه بحركة خاصة وهي نقطة تقاطع محاوره التماثلية وتسمى **مركز قصور الجسم** ويرمز لها بـ G . عندما يكون هذا الجسم شبه معزول ميكانيكيا بالنسبة للمرجع الأرضي فإن مركز قصوره G ينفرد بحركة مستقيمية منتظمة .

أمثلة لمراكز قصور بعض الأجسام :

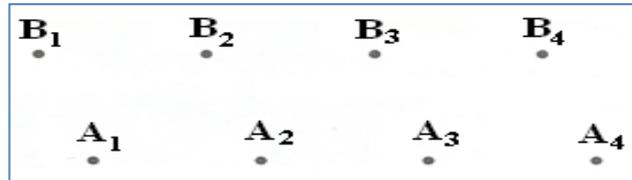




3- مبدأ القصور أو القانون الأول لنيوتن :

1-3- نشاط:

نرسل الحامل الذاتي فوق منضدة أفقية بحيث ينجز حركة إزاحة مستقيمة .
فنحصل على التسجيل التالي :



أ- قارن بين حركتي النقطتين A و B . ما طبيعة حركة G مركز قصور الحامل الذاتي ؟
حركتي النقطتين A و B مستقيمة منتظمة . وحركة مركز القصور G للحامل الذاتي هي أيضا مستقيمة منتظمة لأن G ينتمي إلى محور التماثل الرأسي للحامل الذاتي المار من A وبالتالي $\vec{V}_G = \overline{cte}$.
ب- اوجد القوى المطبقة على الحامل الذاتي أثناء حركته . حدد المجموع المتجهي لهذه القوى ؟
المجموعة المدروسة : {الحامل الذاتي}

ج- اوجد القوى : \vec{P} وزن الحامل الذاتي و \vec{R} : القوة المطبقة من طرف المنضدة .
القوتان \vec{P} و \vec{R} تتوازنان أي $\vec{P} = -\vec{R}$ أي $\vec{P} = -\vec{R} = \vec{0}$ ، نقول أن الحامل الذاتي شبه معزول ميكانيكيا لأن مجموع متجهة القوى المسلطة عليه منعدم .
د- إذا تم اختيار الجسم المرجعي المرتبط بالنقطة B ، هل يتحقق الشرطان $\vec{V}_G = \overline{cte}$ و $\sum \vec{F} = \vec{0}$ ؟
حركة G بالنسبة لـ B هي حركة دائرية منتظمة إذن $\vec{V}_G \neq \overline{cte}$ وبالتالي $\sum \vec{F} \neq \vec{0}$.

2-3- نص مبدأ القصور:

في معلم غاليلي ، عندما يكون جسم صلب معزولا ميكانيكيا (لا يخضع لأي قوة) أو شبه معزول ميكانيكيا (أي $\sum \vec{F} = \vec{0}$) فإن $\vec{V}_G = \overline{cte}$ أي أن مركز قصور الجسم إما :
■ في سكون $\vec{V}_G = \vec{0}$.
■ في حركة مستقيمة منتظمة $\vec{V}_G = \overline{cte} \neq \vec{0}$.

ملحوظة :

- ⌘ نسمي معلما غاليليا كل معلم يتحقق فيه مبدأ القصور .
- ⌘ لا يتحقق مبدأ القصور إلا بالنسبة لمعالم غاليلية ، ويعتبر المرجع الأرضي معلما غاليليا إذا كانت مدة الحركة قصيرة ، كما يعتبر كل جسم مرجعي ساكن أو في حركة إزاحة مستقيمة منتظمة بالنسبة للمرجع الأرضي معلما غاليليا .
- ⌘ نسمي حركة مركز قصور الجسم بالنسبة لمعلم غاليلي الحركة الإجمالية ، ونسمي حركة النقط الأخرى للجسم بالنسبة لمركز القصور الحركة الخاصة .

4- العلاقة المرجحية :

1-4- مركز الكتلة :

نسمي مركز الكتلة C لمجموعة مادية مكونة من نقط مادية A_i ذات كتلة m_i مرجح هذه النقط بحيث :

$$\sum_{i=1}^n m_i \overrightarrow{CA_i} = m_1 \overrightarrow{CA_1} + m_2 \overrightarrow{CA_2} + m_3 \overrightarrow{CA_3} + \dots + m_n \overrightarrow{CA_n} = \vec{0}$$

ملحوظة :

يطابق مركز الكتلة C لمجموعة مادية مركز قصورها G وبالتالي نكتب : $\sum_{i=1}^n m_i \overrightarrow{GA_i} = \vec{0}$.
بالنسبة للأجسام الصلبة المتجانسة (قضيب ، عارضة ...) ، ينطبق مركز قصورها مع مركز ثقلها .

2-4- العلاقة المرجحية:

ينطبق مركز الكتلة لمجموعة أجسام صلبة مع مركز قصورها G و هو في نفس الوقت مرجح مراكز الكتلة G_1, G_2, \dots, G_n لكل من الأجسام المكونة لهذه المجموعة .
و بالنسبة لمعلم (O, \vec{i}) يعبر عن هذه العلاقة المرجحية كما يلي :

$$\vec{OG} = \frac{\sum(m_i \cdot \vec{OG}_i)}{(\sum m_i)} \quad \text{أو} \quad (\sum m_i) \cdot \vec{OG} = \sum(m_i \cdot \vec{OG}_i)$$

برهنة:

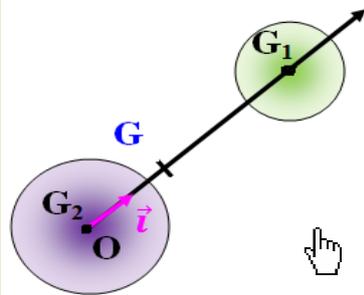
$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n (m_i \vec{GG}_i) &= \vec{0} \\ \Leftrightarrow \sum_{i=1}^n m_i (\vec{GO} + \vec{OG}_i) &= \vec{0} \\ \Leftrightarrow \sum_{i=1}^n m_i \vec{OG} &= \sum_{i=1}^n m_i \vec{OG}_i \\ \Leftrightarrow \vec{OG} &= \frac{\sum_{i=1}^n (m_i \vec{OG}_i)}{\sum_{i=1}^n m_i} \end{aligned}$$

تطبيق :

نربط أسطوانتين (1) و (2) على التوالي كتلتاهما $m_1 = 100g$ و $m_2 = 200g$ برابطة متينة كتلتها مهملة وطولها $L = 12cm$.

نعتبر أن طرفي الرابطة متطابقين مع G_1 و G_2 مركزي قصور الأسطوانتين .

نطبق العلاقة المرجحية على المجموعة ونعتبر أن G هو مركز قصور المجموعة :



$$\vec{OG} = \frac{\sum(m_i \cdot \vec{OG}_i)}{(\sum m_i)} = \frac{m_1 \vec{OG}_1 + m_2 \vec{OG}_2}{m_1 + m_2}$$

نختار O منطبق مع G_2 أي $\vec{OG}_2 = \vec{0}$ و $m_2 = 2m_1$

$$\vec{G_2G} = \frac{m_1 \vec{G_2G}_1}{3m_1} = \frac{\vec{G_2G}_1}{3}$$

$$\text{إن} \quad G_2G = \frac{L}{3}$$