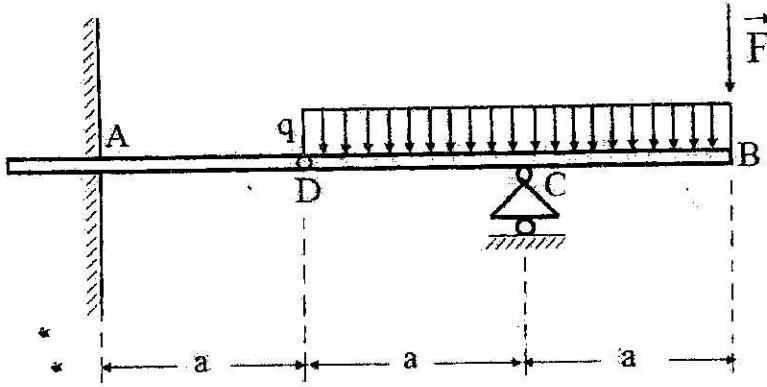


الامتحان في مادة 4 Physique



(الشكل 1)

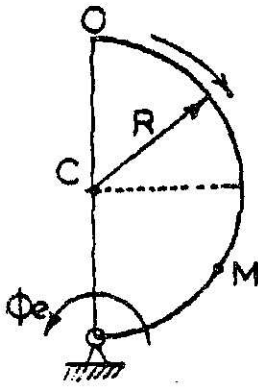
التمرين 1: 7 points

احسب بدلالة a ، F و q ردود الأفعال عند النقطتين A و C . مع العلم أن العارضة AB مهملة الوزن و F قوة شاقولية معلومة مطبقة عند النقطة B .

$$AD = DC = CB = a$$

ملاحظة:

D عبارة عن مفصلة و المسند عند النقطة A موثوق.



(الشكل 2)

التمرين 2: 7 points

لتكن نقطة M في حركة حسب الشكل (2).

أوجد السرعة المطلقة V_M والتسارع المطلق γ_M للنقطة M في اللحظة المعطاة t_1 علما أن:

$$\varphi_e = t^2 - t \text{ (rd)}$$

$$OM = 10\pi t^2 \text{ (cm)}$$

$$R = 20 \text{ cm}$$

$$t_1 = 1 \text{ s}$$

التمرين 3: 6 points

ترس I كتلته m_1 نصف قطره r_1 يدور حول ترس ثابت

II نصف قطره R بواسطة مدورة OO_1 التي هي في

حالة دوران تحت تأثير عزم ثابت M .

تحدد وضعية المدورة OO_1 بالزاوية ϕ . (لاحظ الشكل

(3).

أوجد العلاقة التي تربط السرعة الزاوية للترس I بدلالة

ϕ السرعة الزاوية للمدورة OO_1 .

باستعمال نظرية الطاقة الحركية احسب التسارع الزاوي

للمدورة OO_1 حيث عزم عطالة المدورة بالنسبة للمحور

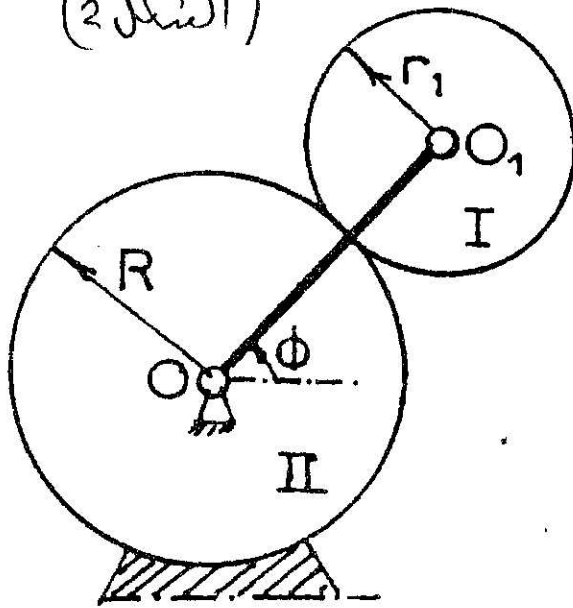
O هو I_0 و عزم عطالة الترس I بالنسبة للمحور O_1 هو

I_1 .

ملاحظة:

الجملة تتطلق من حالة السكون.

نأخذ بعين الاعتبار عمل العزم فقط عند تطبيق نظرية الطاقة الحركية.



(الشكل 3)

الحل النموذجي لامتحان 4 Physique

التمرين الأول:

ثقل الحمل يساوي:

(1)

$$Q = 2qa \quad (0,25)$$

نقوم بتجزئة الجملة الميكانيكية إلى قسمين:

الجزء الأول:

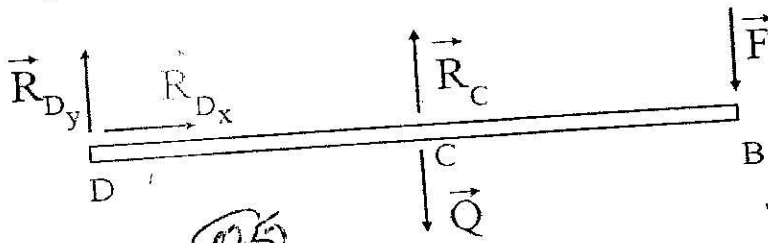
الشروط التحليلية للتوازن

(2)

$$\sum_k F_{k_x} = 0 \Rightarrow R_{D_x} = 0 \quad (0,5)$$

$$\sum_k F_{k_y} = 0 \Rightarrow R_C - F - Q + R_{D_y} = 0 \quad (0,75)$$

$$\sum_k M_D(F_k) = 0 \Rightarrow -Qa + R_C a - 2Fa = 0 \quad (0,75)$$



من العلاقة (4) نستنتج أن رد الفعل عند النقطة C يساوي:

$$R_C = Q + 2F = 2(F + qa) \quad (5)$$

بالتعويض في العلاقة (3) نجد:

$$R_{D_y} = -F \quad (6)$$

الجزء الثاني:

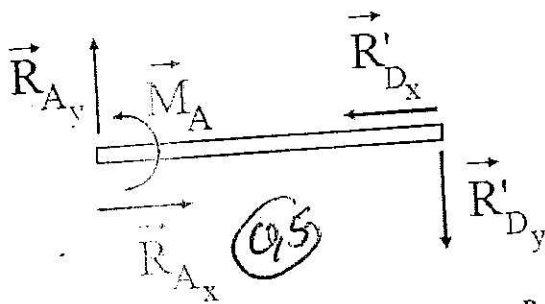
الشروط التحليلية للتوازن

(7)

$$\sum_k F_{k_x} = 0 \Rightarrow -R'_{D_x} + R_A = 0 \quad (0,5)$$

$$\sum_k F_{k_y} = 0 \Rightarrow R_A - R'_{D_y} = 0 \quad (0,75)$$

$$\sum_k M_A(F_k) = 0 \Rightarrow M_A - aR'_{D_y} = 0 \quad (0,75)$$



عند النقطة D لدينا العلاقات:

$$R_{D_x} = R'_{D_x} \quad (0,25) \quad (10)$$

$$R_{D_y} = R'_{D_y} \quad (11)$$

من العلاقات (2)، (7) و (10) نستنتج أن:

$$R_A = 0 \quad (12)$$

من العلاقات (6)، (8) و (11) نستنتج أن:

$$R_A = -F \quad (0,25) \quad (13)$$

ومن رد الفعل عند النقطة A يساوي:

$$R_A = F \quad (0,25) \quad (14)$$

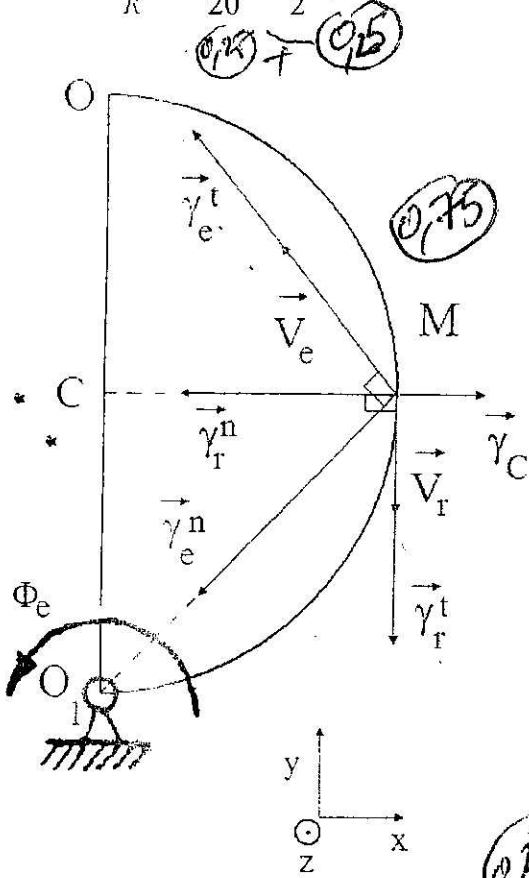
من العلاقات (6)، (9) و (11) نستنتج أن العزم عند النقطة A يساوي:

$$M_A = -aF \quad (0,25) \quad (15)$$

ملاحظة: قيمة العزم سالبة و منه لا بد من عكس اتجاه عند النقطة A على الشكل. (0,25)

التمرين الثاني:

نقوم أولاً بتحديد وضعية النقطة M في اللحظة $t=1s$ ، يساوي القوس \widehat{OM} في هذه اللحظة
 $\alpha = \frac{\widehat{OM}}{R} = \frac{10\pi}{20} = \frac{\pi}{2}$ ومنه الزاوية α المسوحة أثناء الحركة تساوي $OM = 10\pi \times 1^2 = 10\pi \text{ cm}$



أن النقطة M تكون في الوضعية المبينة على الشكل.
 تعطى السرعة المطلقة للنقطة M بدلالة السرعة النسبية و السرعة المكتسبة بالعلاقة:

$$\vec{V}_o = \vec{V}_r + \vec{V}_e \quad (0,23)$$

حيث تعطى السرعة النسبية بـ:

$$V_r = \frac{d}{dt}(\widehat{OM}) = \frac{d}{dt}(10\pi t^2) = 20\pi t \text{ cm/s} \quad (0,24)$$

في اللحظة $t=1s$ تكون السرعة النسبية مساوية

$$V_r = 20\pi = 62.83 \text{ cm/s} \quad (0,25)$$

وتكون مماسية للدائرة التي مركزها C .
 أما السرعة المكتسبة فتساوي:

$$V_e = \omega_e OM \quad (0,26)$$

حيث السرعة الزاوية المكتسبة تساوي

$$\omega_e = \frac{d\phi_e}{dt} = 2t - 1 \quad (0,27)$$

في اللحظة $t=1s$ تكون السرعة الزاوية المكتسبة

$$\omega_e = 2 \times 1 - 1 = 1 \text{ rad/s} \quad (0,28)$$

و

$$O_1M = \sqrt{O_1C^2 + CM^2} = R\sqrt{2} = 20\sqrt{2} \approx 28.28 \text{ cm} \quad (0,29)$$

ومنه قيمة السرعة المكتسبة في اللحظة $t=1s$ تساوي:

$$V_e = 20\sqrt{2} = 28.28 \text{ cm/s} \quad (0,30)$$

وتكون عمودية على O_1M وفي نفس اتجاه ω_e ، لاحظ الشكل.

الزاوية المحصورة بين سرعتين النسبية و المكتسبة تساوي $90^\circ + 45^\circ = 135^\circ$ ، ومنه قيمة السرعة المطلقة في اللحظة $t=1s$ تساوي:

$$V_o = \sqrt{V_r^2 + V_e^2 + 2V_r V_e \cos 135^\circ} = 47.27 \text{ cm/s} \quad (0,31)$$

نقوم الآن بحساب التسارع المطلق.

لدينا:

$$\vec{\gamma}_o = \vec{\gamma}_r + \vec{\gamma}_e + \vec{\gamma}_c \quad (0,32)$$

بما أن الحركة النسبية عبارة عن حركة دورانية فإن التسارع النسبي له مركبتين: مركبة مماسية و مركبة ناظرية

$$\vec{\gamma}_r = \vec{\gamma}_r' + \vec{\gamma}_r''$$

حيث:

$$\gamma_r' = \frac{dV_r}{dt} = \frac{d(20\pi t)}{dt} = 20\pi = 62.83 \text{ cm/s}^2 \quad (0,33) + (0,34)$$

$$\gamma_r'' = \frac{V_r^2}{R} = \frac{(20\pi)^2}{20} = 20\pi^2 = 197.39 \text{ cm/s}^2 \quad (0,35) + (0,36)$$

بالمثل فإن حركة الجز عبارة كذلك على حركة دورانية و منه يعطى التسارع المكتسب بدلالة مركزية المماسية و الناظرية بالعبارة:

$$\vec{\gamma}_e = \vec{\gamma}'_e + \vec{\gamma}''_e$$

حيث:

$$\gamma'_e = \varepsilon_e O_1 M \quad (0,25)$$

لكن

$$\varepsilon_e = \frac{d\omega_e}{dt} = 2 \text{ rd/s}^2 \quad (0,25)$$

منه

$$\gamma'_e = 40\sqrt{2} = 56.57 \text{ cm/s}^2 \quad (0,25)$$

$$\gamma''_e = \omega_e^2 O_1 M = 20\sqrt{2} = 28.28 \text{ cm/s}^2 \quad (0,25) + (0,25)$$

ما تسارع Coriolis فيعطى بـ:

$$\vec{\gamma}_C = 2\vec{\omega}_e \wedge \vec{V}_r \quad (0,25)$$

ما أن $\vec{\omega}_e$ عمودية على \vec{V}_r فإن:

$$\gamma_C = 2\omega_e V_r = 40\pi = 125.66 \text{ cm/s}^2 \quad (0,25)$$

نتحصل على اتجاه $\vec{\gamma}_C$ باستعمال قاعدة اليد اليمنى أو قاعدة جوكوفسكي.
بنا

$$\vec{\gamma}_a = \vec{\gamma}'_r + \vec{\gamma}''_r + \vec{\gamma}'_e + \vec{\gamma}''_e + \vec{\gamma}_C \quad (0,25)$$

مقاط هذه العلاقة على المحاور نجد:

$$\gamma_a^x = \gamma_C - \gamma''_r - \gamma'_e \cos 45^\circ - \gamma''_e \sin 45^\circ = -131.73$$

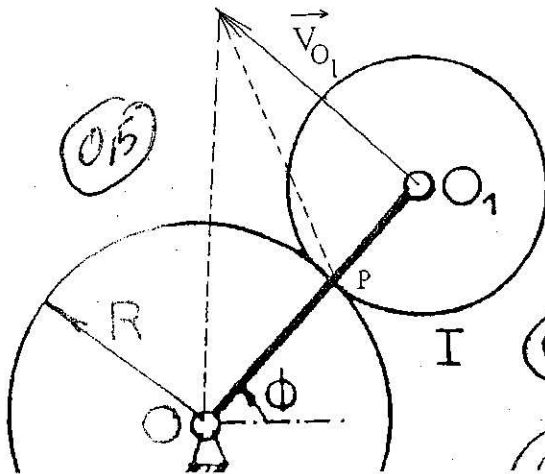
$$\gamma_a^y = -\gamma'_r + \gamma'_e \sin 45^\circ - \gamma''_e \cos 45^\circ = 82.83$$

منه التسارع المطلق يساوي:

$$\gamma_a = \sqrt{(\gamma_a^x)^2 + (\gamma_a^y)^2} = 155.61 \text{ cm/s}^2 \quad (0,25)$$

برين الثالث:

هي النقطة التماس بين الترس I المتحرك و
س II الساكن. سرعة النقطة P معدومة و منه
ن اعتبار هذه النقطة هي المركز اللحظي للدوران
س II.
لغة O_1 تنتمي إلى المدورة و إلى الترس II و منه
العلاقان:



$$\frac{V_{O_1}}{OO_1} = \dot{\phi} \Rightarrow V_{O_1} = \dot{\phi} OO_1 = (R+r_1)\dot{\phi} \quad (0,25)$$

$$\frac{V_{O_1}}{PO_1} = \omega_1 \Rightarrow V_{O_1} = \omega_1 PO_1 = r_1 \omega_1 \quad (0,25)$$