

# قوانين نيوتن Les lois de Newton

## I - قيمة السرعة اللحظية - متجهة التسارع.

1 - معلمة نقطة مادية M من متحرك: متجهة الموضع.

نعتبر معلما متعامدا وممنظما  $(o, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  مرتبطا بالجسم المرجعي ونحدد

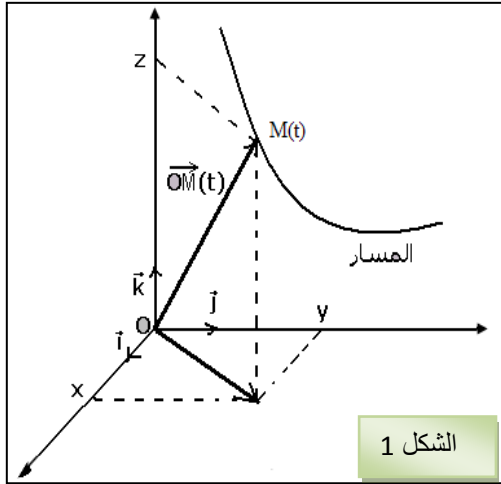
موضع النقطة M من الجسم عند لحظة معينة t بالمتجهة  $\vec{OM}$ .

نكتب متجهة الموضع:  $\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ .

x, y, z: الإحداثيات الديكارتية للنقطة M في المعلم.

$$\begin{cases} x = f(t) \\ y = g(t) \\ z = h(t) \end{cases}$$

عبرة عن دوال تتعلق بالزمن، وتمثل المعادلات الزمنية لحركة النقطة M.



الشكل 1

منظم متجهة الموضع هو:  $|\vec{OM}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$

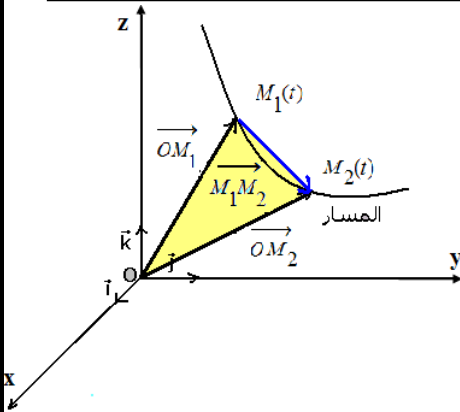
2 - متجهة السرعة: Vecteur vitesse

### أ - السرعة المتوسطة: Vitesse moyenne

نعتبر الموضعين  $M_1$  و  $M_2$  عند اللحظتين  $t_1$  و  $t_2$  للنقطة المتحركة M نعرف السرعة المتوسطة ب:

$$\vec{V}_m = \frac{\vec{M_1M_2}}{t_2 - t_1} = \frac{\vec{OM_2} - \vec{OM_1}}{t_2 - t_1}$$

الشكل 2



### ب - السرعة اللحظية: Vitesse instantanée

✓ تعريف:

السرعة اللحظية للنقطة المتحركة M عند اللحظة  $t_i$  تساوي تقريبا سرعتها المتوسطة بين اللحظتين  $t_{i-1}$  و  $t_{i+1}$  جد متقاربتين

$$\vec{V}_i = \frac{\vec{M_{i-1}M_{i+1}}}{t_{i+1} - t_{i-1}} : \text{تؤطران اللحظة } t_i$$

رياضيا: تعرف متجهة السرعة اللحظية  $\vec{V}(t)$  ب:  $\vec{V}(t) = \lim_{t_1 \rightarrow t_2} \frac{\vec{M_1M_2}}{t_2 - t_1} = \lim_{t_1 \rightarrow t_2} \frac{\vec{OM_2} - \vec{OM_1}}{t_2 - t_1}$

$$\vec{V}(t) = \frac{d(\vec{OM})}{dt}$$

متجهة السرعة عند اللحظة t تساوي مشتقة متجهة الموضع  $\vec{OM}$  في نفس اللحظة

✓ إحداثيات متجهة السرعة في المعلم الديكارتية.

نعتبر معلما مرتبطا بالجسم المرجعي  $R(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ :  $\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$

$$\vec{V}(t) = \frac{d\vec{OM}}{dt} : \text{متجهة السرعة}$$

$$\vec{V}(t) = V_x \vec{i} + V_y \vec{j} + V_z \vec{k} \quad \leftarrow \quad \vec{V}(t) = \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k}$$

$$\vec{V}(t) \begin{cases} V_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x} \\ V_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y} \\ V_z = \frac{dz}{dt} = \dot{z} \end{cases}$$

$V_x, V_y, V_z$  و  $V_z$  الإحداثيات الديكارتية لمتجهة السرعة

$$\|\vec{V}\| = \sqrt{V_x^2 + V_y^2 + V_z^2} : \text{منظم متجهة السرعة}$$

### 3 - متجهة التسارع: Vecteur accélération

#### أ - تعريف:

تساوي متجهة التسارع  $\vec{a}$  مشتقة متجهة السرعة  $\vec{V}$  بالنسبة للزمن:  $\vec{a} = \frac{d\vec{V}}{dt}$   
 بما أن  $\vec{V}(t) = \frac{d(\overline{OM})}{dt}$  فإن:  $\vec{a}(t) = \frac{d^2(\overline{OM})}{dt^2}$  هي المشتقة الثانية لمتجة الموضع.

وحدة التسارع a في النظام العالمي: (m/s<sup>2</sup>) أو (m.s<sup>-2</sup>).

#### ب - إحداثيات متجهة التسارع $\vec{a}$ في المعلم الديكارتي $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{V}}{dt} \quad \begin{cases} \vec{V} = V_x \vec{i} + V_y \vec{j} + V_z \vec{k} \\ \vec{V} = \dot{x} \vec{i} + \dot{y} \vec{j} + \dot{z} \vec{k} \\ \vec{a} = \frac{dV_x}{dt} \vec{i} + \frac{dV_y}{dt} \vec{j} + \frac{dV_z}{dt} \vec{k} \end{cases}$$

$$\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k} \quad \text{إذن: } a = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$$

$$\vec{a} = \begin{cases} a_x = \frac{dV_x}{dt} = \ddot{x} \\ a_y = \frac{dV_y}{dt} = \ddot{y} \\ a_z = \frac{dV_z}{dt} = \ddot{z} \end{cases}$$

منظم متجهة التسارع  $\vec{a}$ :  $\|\vec{a}\| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}$   $\|\vec{a}\| = \sqrt{\ddot{x}^2 + \ddot{y}^2 + \ddot{z}^2}$

#### تمرين تطبيقي:

- تعتبر المعادلتين الزمنيتين لنقطة متحركة M في المعلم  $(O, \vec{i}, \vec{j})$   $t \geq 0$
- $$\begin{cases} x = t - 1 \\ y = 2t^2 - 1 \end{cases}$$
- 1 - ما مسار هذه النقطة المتحركة؟
  - 2 - حدد إحداثيات متجهة السرعة ومتجهة التسارع عند اللحظة t.
  - 3 - استنتج سرعة وتسارع النقطة المتحركة.

#### الأجوبة:

$$\overline{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} \Rightarrow \overline{OM} = (t-1)\vec{i} + (2t^2-1)\vec{j} - 1$$

$$\vec{V} : \begin{cases} V_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x} = 1 \\ V_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y} = 4t \end{cases} \quad \text{إحداثيات } \vec{V}$$

$$\vec{a} : \begin{cases} a_x = \frac{dV_x}{dt} = \ddot{x} = 0 \\ a_y = \frac{dV_y}{dt} = \ddot{y} = 4 \end{cases} \quad \text{إحداثيات } \vec{a}$$

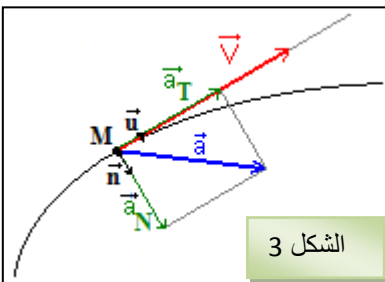
3 - سرعة النقطة المتحركة:  $\|\vec{V}\| = \sqrt{V_x^2 + V_y^2} = \sqrt{1+16t^2}$

تسارع النقطة المتحركة:  $\|\vec{a}\| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2} = \sqrt{0+16} = 4m.s^{-2}$

#### ج - إحداثيات متجهة التسارع في أساس فريني (base Frenet)

#### تعريف: ✓

معلم فريني هو معلم متعامد منظم  $(M, \vec{u}, \vec{n})$  حيث ينطبق أصله في كل لحظة مع المتحرك M، ومتجهته الواحدة  $\vec{u}$  مماسية للمسار وموجهة في منحى الحركة، أما المتجهة الواحدة  $\vec{n}$  فتكون متعامدة مع  $\vec{u}$  وموجهة نحو تقعر المسار.



الشكل 3

$\vec{a}_T$ : متجهة التسارع المماسي.  
 $\vec{a}_N$ : متجهة التسارع المنظمي.

$$\vec{a} = \vec{a}_T + \vec{a}_N$$

$$\vec{a} = a_T \vec{u} + a_N \vec{n}$$

$\rho$ : شعاع انحناء المسار في الموضع M.  
 في حالة الحركة الدائرية فإن  $\rho = R$   
 $R$ : شعاع المسار الدائري.

$$a = \sqrt{a_T^2 + a_N^2}$$

$$a_T = \frac{dV}{dt} \quad a_N = \frac{V^2}{\rho}$$

## ✓ التعيين العملي لمتجهة التسارع $\vec{a}_i$

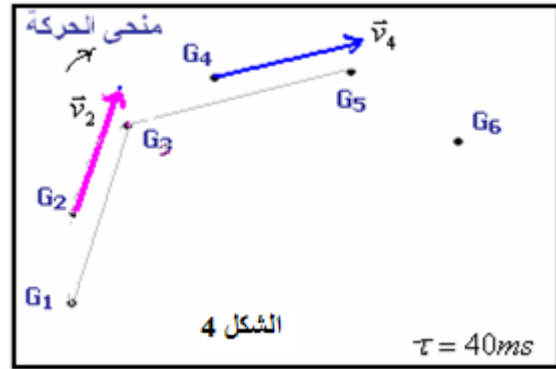
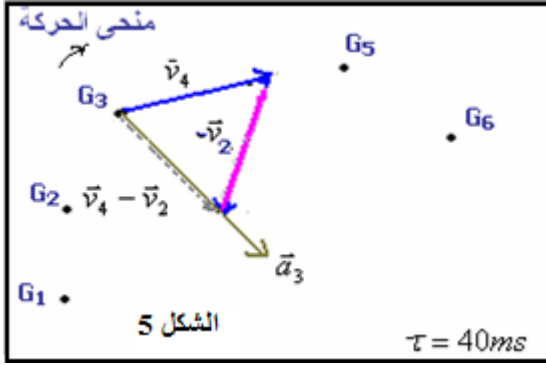
عند الموضع  $M_i$ :

$$\vec{a}_i = \frac{\vec{V}_{i+1} - \vec{V}_{i-1}}{t_{i+1} - t_{i-1}} = \frac{\vec{V}_{i+1} - \vec{V}_{i-1}}{2\tau}$$

مثال عند الموضع  $M_3$ :

$$\|\vec{a}_3\| = \frac{\|\vec{V}_4 - \vec{V}_2\|}{2\tau} \quad \vec{a}_3 = \frac{\vec{V}_4 - \vec{V}_2}{2\tau}$$

$\vec{a}_3$  و  $\vec{V}_4 - \vec{V}_2$ : لهما نفس الاتجاه والمنحى.



### ملحوظة:

الجداء المتجهي:  $\vec{V} \cdot \vec{a}$

$$\vec{a} = \vec{a}_T + \vec{a}_N$$

$$\vec{V} \cdot (\vec{a}_T + \vec{a}_N) = \vec{V} \cdot \vec{a}_T + \vec{V} \cdot \vec{a}_N \quad \square \quad 0$$

$$\vec{V} \cdot \vec{a} = \vec{V} \cdot \vec{a}_T$$

$\vec{V} \cdot \vec{a} > 0$ : تكون الحركة متسارعة

$\vec{V} \cdot \vec{a} < 0$ : تكون الحركة متباطئة

$\vec{V} \cdot \vec{a} = 0$ : تكون الحركة منتظمة

## II - قوانين نيوتن.

### 1 - القوى الداخلية والقوى الخارجية:

بعد تحديد المجموعة المدروسة .  
نسمي القوى الداخلية، كل قوة مطبقة من طرف جسم ينتمي إلى المجموعة المدروسة على جسم آخر ينتمي إلى المجموعة نفسها.

ونسمي القوى الخارجية كل قوة مطبقة من طرف جسم لا ينتمي إلى المجموعة على جسم ينتمي إليها.

### ملحوظة:

إذا كانت المجموعة لا تخضع إلى أي تأثير خارجي نقول إنها معزولة ميكانيكيا.

### 2 - القانون الأول لنيوتن.

في معلم غاليلي، إذا كان مجموع القوى الخارجية المطبقة على جسم صلب منعدم، فإن متجهة سرعة مركز قصوره تكون ثابتة:

$$\vec{V}_G = C^{te} \Leftrightarrow \Sigma \vec{F} = \vec{0}$$

### ملحوظة:

يعتبر معلم كوبرنيك أفضل معلم غاليلي (أصله الشمس ومحاوره الثلاثة موجهة نحو ثلاثة نجوم ثابتة). ويستعمل في علم الفلك لدراسة حركة الكواكب.

وكل معلم في حركة مستقيمية منتظمة بالنسبة لمعلم كوبرنيك يعتبر معلما غاليليا، وبذلك لا يمكن اعتبار المعالم الأرضية غاليلية إلا بالنسبة لمدد زمنية قصيرة.

### 3 - القانون الثاني لنيوتن (العلاقة الأساسية للديناميك).

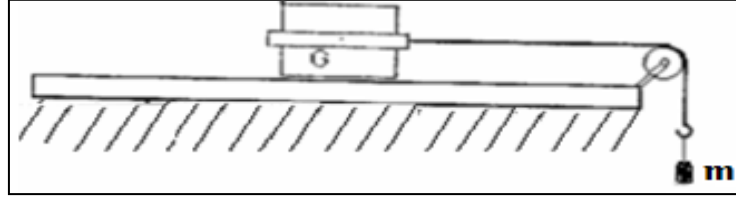
#### أ - نص القانون:

في معلم غاليلي، مجموع متجهات القوى المطبقة على جسم صلب يساوي في كل لحظة، جداء كتلة الجسم ومتجهة تسارع مركز قصوره:

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

## ب - التحقق التجريبي من القانون الثاني لنيوتن

نستعمل المنضدة الهوائية في الوضع الأفقي ونجز التركيب التالي:



نسلط على الحامل الذاتي بواسطة خيط قوة شدتها  $T = 1N$  ثم نحرر المجموعة ونسجل مواضع مركز قصور الحامل الذاتي في مدد زمنية متتالية ومتساوية  $\tau = 40ms$ .



$$G_7G_8 = 3,4cm ; G_6G_7 = 3cm ; G_5G_6 = 2,6cm ; G_4G_5 = 2,2cm ; G_3G_4 = 1,8cm ; G_2G_3 = 1,4cm ; G_1G_2 = 1cm$$

- 1 - اجرد القوى المطبقة على الحامل الذاتي.
- 2 - أثبت أن مجموع متجهات القوى المطبقة على الحامل الذاتي أثناء حركته يكافئ القوة  $\vec{T}$ .
- 3 - أوجد باستغلال التسجيل قيمة  $\Delta V$  تغير سرعة  $G$  في الحالات التالية:
- (أ) بين  $G_2$  و  $G_3$  (ب) بين  $G_2$  و  $G_4$  (ج) بين  $G_2$  و  $G_5$  (د) بين  $G_2$  و  $G_6$ . ماذا تستنتج؟
- 4 - مثل منحنى تغيرات  $\Delta V_G$  بدلالة  $\Delta t$  المدة الزمنية الموافقة.
- 5 - ما المدلول الفيزيائي للمعامل الموجه للمنحنى المحصل؟ قارن قيمة هذا المعامل وخارج القسمة  $\frac{T}{m}$  ، كتلة الحامل الذاتي  $m = 400g$ . ثم تحقق من العلاقة  $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$

### الأجوبة:

1 -  $\vec{T}$  : تأثير الخيط

$\vec{R}$  : تأثير المنضدة الهوائية

$\vec{P}$  : وزن الحامل الذاتي

2 - في البداية الحامل الذاتي في حالة سكون تحت تأثير قوتين  $\vec{P}$  و  $\vec{R}$  ، هذه الأخيرة عمودية على سطح التماس لأن

$$\vec{P} + \vec{R} = 0$$

الاحتكاكات مهملة وبالتالي:

$$\Sigma \vec{F} = \vec{P} + \vec{R} + \vec{T}$$

$$\Sigma \vec{F} = \vec{T}$$

وبما أن  $\vec{P} + \vec{R} = 0$  فإن:

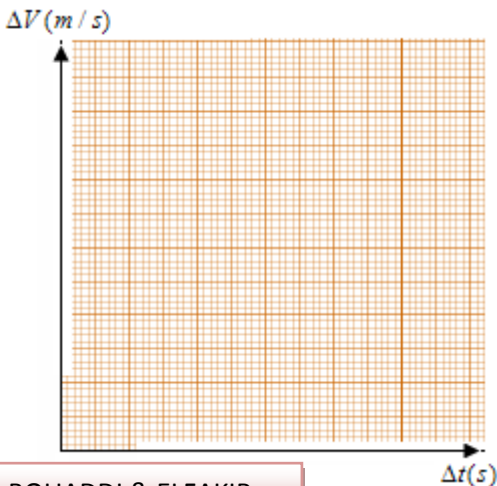
$$V_2 = \frac{G_1G_3}{2\tau} = \text{-----} = \text{ms}^{-1} \quad \text{3 - لدينا:}$$

$$V_3 = \frac{G_2G_4}{2\tau} = \text{-----} = \text{ms}^{-1}$$

$$V_4 = \frac{G_3G_5}{2\tau} = \text{-----} = \text{ms}^{-1}$$

$$V_5 = \frac{G_4G_6}{2\tau} = \text{-----} = \text{ms}^{-1}$$

$$V_6 = \frac{G_5G_7}{2\tau} = \text{-----} = \text{ms}^{-1}$$



$\Delta V \text{ (m.s}^{-1}\text{)}$	$V_3 - V_2 =$	$V_4 - V_2 =$	$V_5 - V_2 =$	$V_6 - V_2 =$
	$\tau$	$2\tau$	$3\tau$	$4\tau$

4 - تمثيل المنحنى:  $\Delta V = f(t)$

المنحنى خطي يمر من أصل المعلم.

المعامل الموجه:  $a = \frac{\Delta V}{\Delta t} = \text{-----} = \text{ms}^{-2}$

5 -  $a = \text{ms}^{-2}$  تمثل تسارع الحامل الذاتي.

لدينا:  $\frac{T}{m} = a$  ومنه فإن:  $\frac{T}{m} = \frac{1N}{0,4} = 2,5\text{ms}^{-2}$

وبما أن:  $\Sigma \vec{F} = \vec{T}$  فإن:  $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$

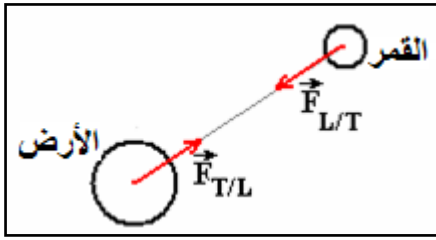
4 - القانون الثالث لنيوتن (مبدأ التأثيرات المتبادلة).

أ - نص القانون:

عندما يتم تأثير متبادل بين جسمين A و B ، فإن  $\vec{F}_{A/B}$  التي يطبقها الجسم A على B ، والقوة  $\vec{F}_{B/A}$  التي يطبقها الجسم B على A ، تحققان دائما العلاقة المتجهية:  $\vec{F}_{A/B} = -\vec{F}_{B/A}$  ، وذلك কিما كانت حالة الحركة أو السكون للجسمين.

ب - مثال:

التأثير التجاذبي الكوني بين الأرض والقمر.



### III - تطبيق: حركة جسم صلب على مستوى مائل.

1 - الحركة تتم بدون احتكاك.

نطلق بدون سرعة بدئية جسما صلبا (S) كتلته  $m = 80\text{Kg}$  فوق مستوى مائل بزواوية  $\alpha = 12^\circ$  بالنسبة للخط الأفقي، فينزل الجسم (S) بدون احتكاك وفق المستقيم الأكبر ميلا.

بتطبيق القانون الثاني لنيوتن أوجد تسارع الجسم (S) وشدة القوة المطبقة من طرف سطح التماس. نعطي  $g = 10\text{N/Kg}$ .

➤ المجموعة المدروسة: { الجسم S }

➤ القوى الخارجية المطبقة على S :

$\vec{R}$  : تأثير المستوى المائل

$\vec{P}$  : وزن الجسم S

لدينا:  $\vec{P} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}_G$

✓ إسقاط على  $(o, \vec{k})$  :  $-P_z + R_z = 0$  ←  $R = R_z = mg \cos \alpha$

على المحور  $(o, \vec{k})$  ليست هناك حركة للنقطة G .

✓ إسقاط على  $(o, \vec{i})$  :  $P_x = ma$  ←  $mg \sin \alpha = ma$

وبالتالي:  $a_G = g \sin \alpha$

نستنتج أن حركة G مركز قصور الجسم مستقيمة متغيرة بانتظام، تسارعها لا يتعلق بكتلة الجسم، ومعادلتها الزمنية:

$$x = \frac{1}{2} at^2 + V_0 t + x_0$$

$V_0$  : السرعة البدئية؛

$x_0$  : أصل الأفاصيل.

2 - الحركة تتم باحتكاك.

نجر جسما صلبا كتلته  $m = 80\text{Kg}$  فوق مستوى مائل بزواوية  $\alpha = 12^\circ$  بواسطة حبل يطبق عليه قوة  $\vec{F}$  أنظر الشكل أسفله:

1 - بتطبيق القانون الثاني لنيوتن أوجد قيمة شدة المركبة المماسية لتأثير

سطح التماس  $R_T$  ثم استنتج قيمة شدة  $R_N$

2 - احسب شدة القوة  $\vec{F}$

3 - اكتب بدلالة الزمن المعادلة لحركة مركز قصور الجسم (S)

باعتبار النقطة o هي موضع G عند اللحظة  $t = 0$  وسرعته

البدئية منعدمة. نعطي  $g = 9.8\text{m/s}^2$ .

