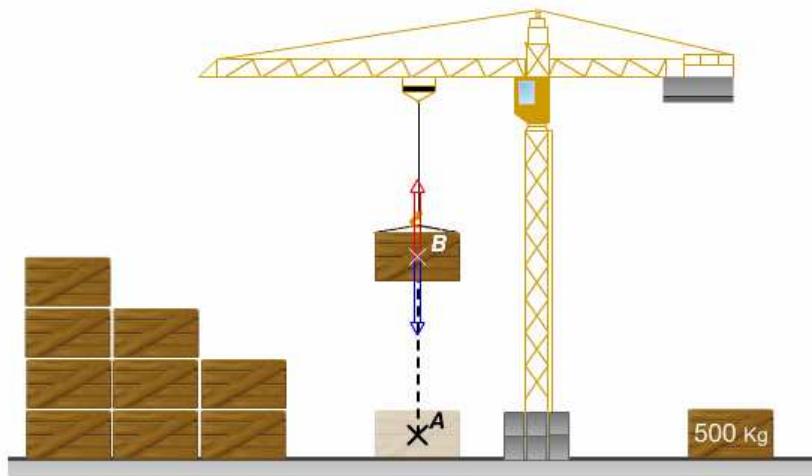


شکل و قدرة قوه



السنة الأولى من سلك البكالوريا

الأستاذ: نور الدين فرنان

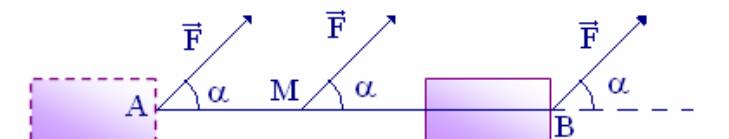
I-مفهوم شغل القوة

نقول إن قوة مطبقة على جسم ما تشتغل، إذا انتقلت نقطة تأثيرها، وغيّرت حركة هذا الجسم أو غيرت خصائصه الفيزيائية.

II-شغل قوة ثابتة مطبقة على جسم صلب في إزاحة Travail d'une force constante appliquée à un solide en translation

القوة الثابتة هي التي تحفظ بنفس الإتجاه، نفس المنحى ونفس الشدة طيلة الحركة.

1- حالة الانتقال المستقيم لنقطة تأثير القوة



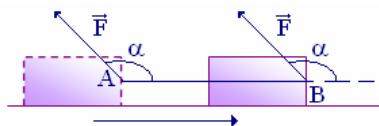
تعريف: يساوي شغل قوة ثابتة (M, \vec{F}) عند الانتقال المستقيمي لنقطة تأثيرها M بين الموضعين A و B ، الجداء السلمي

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) = F \cdot L \cdot \cos \alpha \quad \text{أي} \quad W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) = \vec{F} \cdot \overrightarrow{AB} = F \cdot AB \cdot \cos(\vec{F}, \overrightarrow{AB}) \quad \text{لتجهيز القوة } \vec{F} \text{ ومتوجهة الانتقال } \overrightarrow{AB} :$$

وحدة الشغل: يعبر عن الشغل في النظام العالمي للوحدات (S.I) بالجول JOULE الذي يرمز له ب J.

طبيعة شغل قوة ثابتة:

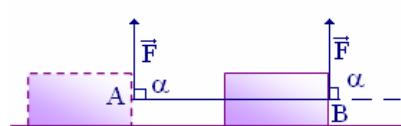
$$\text{لدينا } F > 0 \text{ و } L > 0 \text{ حيث } W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) = F \cdot L \cdot \cos \alpha .$$



$$90^\circ < \alpha \leq 180^\circ$$

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) < 0 \Leftarrow \cos \alpha < 0$$

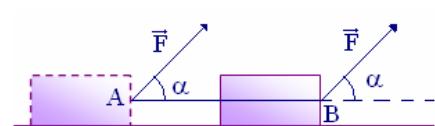
نقول إن الشغل مقاوم résistant



$$\alpha = 90^\circ$$

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) = 0 \Leftarrow \cos \alpha = 0$$

نقول إن الشغل منعدم

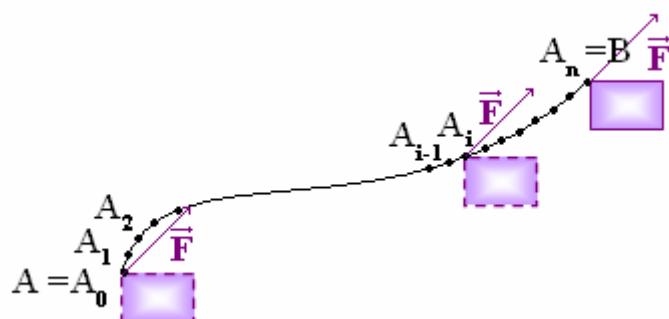


$$0 \leq \alpha < 90^\circ$$

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) > 0 \Leftarrow \cos \alpha > 0$$

نقول إن الشغل محرك moteur

2- حالة الانتقال المنحني لنقطة تأثير القوة.



نقسم المسار المنحني إلى أجزاء صغيرة جدا يمكن اعتبارها مستقيمية.

نعبر عن الشغل الجزئي الذي تنجذبه القوة \vec{F} خلال انتقال جزئي متوجه $\vec{\delta l}_i$ بالعلاقة:

$$\delta W_i(\vec{F}) = \vec{F} \cdot \vec{\delta l}_i = \vec{F} \cdot \overrightarrow{A_i A_{i+1}}$$

حيث

إذن شغل القوة \vec{F} عند انتقال نقطة تأثيرها من A إلى B هو مجموع الأشغال الجزئية:

$$W(\vec{F}) = \vec{F} \cdot \overrightarrow{AB} \quad \text{إذن } W(\vec{F}) = \sum_{A \rightarrow B} \delta W_i(\vec{F}) = \sum \vec{F} \cdot \vec{\delta l}_i = \vec{F} \cdot \overrightarrow{AB}$$

خلاصة: لا يرتبط شغل قوة ثابتة بمسار نقطة تأثيرها، بل يرتبط فقط بموضعها البدئي و موضعها النهائي.

$$W(\vec{F}) = \vec{F} \cdot \overrightarrow{AB}$$

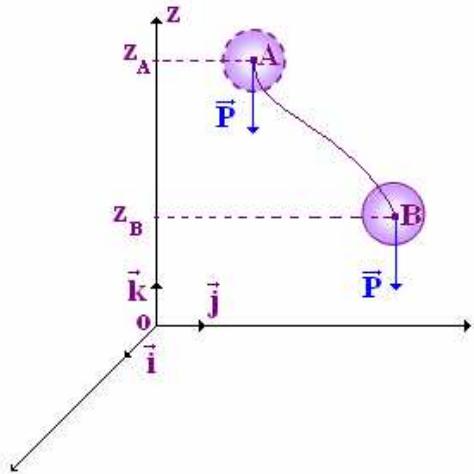
-III- شغل وزن الجسم

بالنسبة لانتقال لا يتجاوز بعض الكيلومترات، يمكن اعتبار وزن جسم قوة ثابتة.

نعبر عن شغل وزن الجسم عند انتقال مركز قصوره G من A إلى B بما يلي:

$$W(\vec{P}) = \vec{P} \cdot \overrightarrow{G_A G_B}$$

نختار معلم متوازد ممنظم $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ حيث OZ محور رأسي و موجه نحو الأعلى.



$$\vec{P} \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ -mg \end{vmatrix} \quad \text{و } \overrightarrow{G_A G_B} \begin{vmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \\ z_B - z_A \end{vmatrix}$$

$$W(\vec{P}) = mg(z_A - z_B) \quad \text{و منه } W(\vec{P}) = -mg(z_B - z_A)$$

خلاصة: لا يرتبط شغل وزن جسم إلا بالأنسوب Z_A للموضع البدئي، وبالأنسوب Z_B للموضع النهائي لمركز قصور الجسم.
ملحوظة:

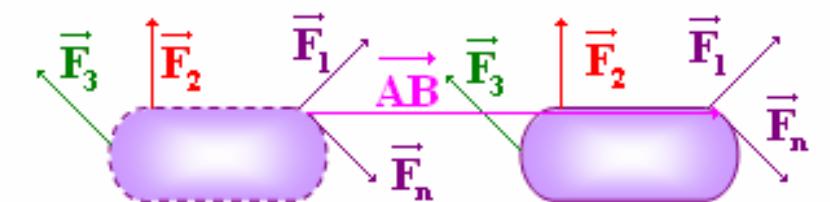
يتعلق تعبير شغل وزن الجسم بمنحى المحور OZ ، إذا تم اختيار المحور موجه نحو الأسفل يصبح هذا التعبير:

$$W(\vec{P}) = mg(z_B - z_A)$$

عند انتقال الجسم نحو الأسفل: $W(\vec{P}) > 0$ شغل محرك.

عند انتقال الجسم نحو الأعلى: $W(\vec{P}) < 0$ شغل مقاوم

-IV- شغل مجموعة من قوى ثابتة مطبقة على جسم صلب في إزاحة مستقيمة



$$\overrightarrow{A_1 B_1} = \overrightarrow{A_2 B_2} = \dots = \overrightarrow{A_n B_n} = \overrightarrow{AB} \leftarrow \text{لدينا الجسم في إزاحة}$$

$$W(\vec{F}_1) + W(\vec{F}_2) + \dots + W(\vec{F}_n) = \vec{F}_1 \cdot \overrightarrow{A_1 B_1} + \vec{F}_2 \cdot \overrightarrow{A_2 B_2} + \dots + \vec{F}_n \cdot \overrightarrow{A_n B_n} = (\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n) \cdot \overrightarrow{AB}$$

$$\vec{F} = (\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n) \quad \text{حيث } W(\vec{F}_1) + W(\vec{F}_2) + \dots + W(\vec{F}_n) = \vec{F} \cdot \overrightarrow{AB}$$

خلاصة: يساوي شغل مجموعة قوى ثابتة $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ مطبقة على جسم صلب في إزاحة مستقيمية الجداء السلمي لمجموع متجهات القوى \vec{F} و متجهة الانتقال \overrightarrow{AB} .

V - قدرة قوة

1 - القدرة المتوسطة

لحساب القدرة المتوسطة لقوة نستعمل العلاقة:

$$P_m = \frac{W(\vec{F})}{\Delta t}$$

وحدة القدرة في النظام العالمي للوحدات هي الواط (W) . $1W = 1J.s^{-1}$

2 - القدرة اللحظية

لحساب القدرة اللحظية نستعمل العلاقة:

$$P = \frac{\delta W}{\delta t} = \vec{F} \cdot \frac{\delta \vec{l}}{\delta t} = \vec{F} \cdot \vec{V} \Leftarrow P = \frac{\delta W}{\delta t}$$

حيث \vec{V} متجهة السرعة اللحظية لنقطة تأثير القوة.

VI - قدرة وشغل قوة عزمها ثابت مطبقة على جسم صلب في حركة دوران حول محور ثابت

1 - حساب القدرة

لدينا $P = F \cdot V \cdot \cos \alpha$ إذن $P = \vec{F} \cdot \vec{V}$

بما أن $F \cdot V = F \cdot d \cdot \frac{V}{r}$ فإن $\cos \alpha = \frac{d}{r}$

لدينا $P = \underbrace{F \cdot d}_{M_\Delta(\vec{F})} \cdot \omega$ إذن $v = r \cdot \omega$

الجاء $F \cdot d$ هو عزم القوة \vec{F} بالنسبة للمحور (Δ) .

$$P = M_\Delta(\vec{F}) \cdot \omega$$

إذن

2 - تعبير الشغل

خلال مدة جد قصيرة δt لدينا: $\delta W = P \cdot \delta t$ أي $P = \frac{\delta W}{\delta t}$

حيث $\delta W = M_\Delta(\vec{F}) \cdot \underbrace{\omega \cdot \delta t}_{\delta \theta}$ ومنه $P = M_\Delta(\vec{F}) \cdot \omega$

إذن $\delta W = M_\Delta(\vec{F}) \cdot \delta \theta$

عند دوران الجسم بزاوية معينة ($\Delta \theta = \delta \theta_1 + \delta \theta_2 + \dots + \delta \theta_n$), يكون الشغل الذي تنجزه القوة \vec{F} هو مجموع الشغال الجزئية.

$$W(\vec{F}) = \sum \delta W = \sum M_\Delta(\vec{F}) \cdot \delta \theta$$

بما أن $M_\Delta(\vec{F})$ ثابت فإن $W(\vec{F}) = M_\Delta(\vec{F}) \cdot \underbrace{\Delta \theta}_{\text{rad}}$

VII - شغل مزدوجة عزمها ثابت.

تذكير: $M_\Delta(\vec{F}_1, \vec{F}_2) = \pm F \cdot d$

حيث $F = F_1 = F_2$ و d المسافة التي تفصل بين خطي تأثير القوتين.

يكون الشغل الجزئي المنجز من طرف المزدوجة أثناء دوران جزئي بالزاوية $\delta\theta$:

$$\delta W = M_{\Delta}(\vec{F}_1, \vec{F}_2) \cdot \delta\theta$$

بما أن العزم ثابت فإن الشغل المنجز أثناء الدوران $\delta\theta$

$$W = \sum M_{\Delta}(\vec{F}_1, \vec{F}_2) \cdot \delta\theta = M_{\Delta}(\vec{F}_1, \vec{F}_2) \cdot \Delta\theta$$

$$\text{إذن } W = M_{\Delta}(\vec{F}_1, \vec{F}_2) \cdot \Delta\theta$$

