

حركة الدوران لجسم حول محور ثابت

www.AdrarPhysic.Com

تعريف حركة الدوران حول محور ثابت-1

تعريف	مثال
(Δ) يكون جسم صلب في حركة دوران حول محور ثابت إذا كانت كل نقطة من نقطة في حركة دائرية ممركة على هذا المحور.	

معلمة نقطة من جسم صلب-2

الأفصول الزاوي	نسمي الزاوية $\theta = (\vec{Ox}, \vec{OM})$ بالأفصول الزاوي للنقطة المتحركة M عند اللحظة t, و هو مقدار جبري وحدته في S.I هي الراديان (rad).
الأفصول المنحني	نسمي القوس $s = \overset{M}{AM}$ بالأفصول المنحني للنقطة المتحركة M عند التاريخ t, و هو مقدار جبري وحدته في S.I هي المتر (m).
العلاقة بين الأفصول المنحني و الأفصول الزاوي	العلاقة بين الأفصول الزاوي و الأفصول المنحني: $s = r \cdot \theta$ حيث r يمثل شعاع المسار الدائري للنقطة المتحركة.

السرعة الزاوية-3

العلاقة بين السرعة الزاوية و السرعة الخطية:	السرعة الزاوية اللحظية:	السرعة الزاوية المتوسطة
$V_M(t_i) = r_M \cdot \omega(t_i)$	نعتبر لحظتين t_{i+1} و t_{i-1} جد متقاربتين توطان اللحظة t_i , إذا كان الفرق في الأفصول الزاوي بين هاتين اللحظتين, نحدد السرعة الزاوية اللحظية بالعلاقة: $\omega_i = \frac{\theta_{i+1} - \theta_{i-1}}{t_{i+1} - t_{i-1}}$	السرعة الزاوية المتوسطة ω_m للنقطة المتحركة M بين اللحظتين t_1 و t_2 هي: $\omega_m = \frac{\theta_2 - \theta_1}{t_2 - t_1}$ هي الراديان على الثانية S.I وحدتها في $rad.s^{-1}$

حركة الدوران المنتظم-5

تعريف	خصائص الدوران المنتظم:	المعادلة الزمنية لحركة الدوران المنتظم:
"تكون حركة الدوران لجسم صلب ، حول محور ثابت ، منتظمة إذا بقيت السرعة الزاوية ω لهذا الجسم ثابتة مع الزمن". نعبّر عن زاوية الدوران $\Delta\theta$ لهذا الجسم خلال مدة Δt بالعلاقة $\Delta\theta = \omega \cdot \Delta t$.	*الدور: Période " هي المدة الزمنية اللازمة لإنجاز دورة كاملة ، رمزها T وحدتها (s). - العلاقة بين الدور T و السرعة الزاوية ω . $\omega = \frac{2 \cdot \pi}{T}$ *التردد: Fréquence التردد f لحركة دورية هو عدد الأدوار التي تتكرر خلال وحدة الزمن. و نستنتج: $f = \frac{1}{T}$ وحدة التردد في S.I هي الهرتز رمزها Hz. ($Hz = s^{-1}$)	المعادلة الزمنية لحركة النقطة M من الجسم، تكتب: $\theta = \omega \cdot t + \theta_0$ باعتبار الأفصول المنحني s تكون المعادلة الزمنية لحركة النقطة M: $s_M(t) = r_M \cdot \theta_M(t)$ $s_M = r_M \cdot [\omega \cdot t + \theta_0]$ وبذلك ومنه: $s_M = V_M \cdot (t - t_0) + s_0$

