

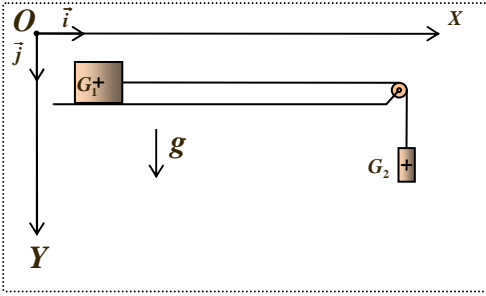
## تمرين 1

يمكن لحامل ذاتي ( $S_1$ ) ذي الكتلة  $m_1$  ومركز القصور  $G_1$  أن يتحرك بدون احتكاك على منضدة أفقية.

$$g = 10m.s^{-2}$$

نربط الحامل الذاتي بطرف خيط غير مدود و ذي كتلته مهملة. نعلق عند الطرف الآخر للخيط أسطوانة فلزية كتلتها  $m_2$  و مركز قصورها  $G_2$ . يمر الخيط عبر مجرى بكرة كتلتها مهملة و يمكنها الدوران بدون احتكاك حول محورها الأفقي.

في البداية يكون الخيط مترا و المجموعة في حالة سكون. نحرر هذه المجموعة بدون سرعة بدئية عند لحظة نعتبرها أصلا للتواريخ ( $t = 0$ ). ندرس حركة المجموعة حتى حدود اللحظة  $t_1$  التي تصل عندها الأسطوانة إلى الأرض، نعتبر الخيط طويل لكي لا يصل الحامل الذاتي إلى البكرة.



(1) أنقل خطاطة التركيب التجريبي المستعمل و مثل، بعد جردها، القوى المطبقة على كل من ( $S_1$ ) و ( $S_2$ ).

(2) نرمز ب  $a(t)$  للإحداثي وفق  $\vec{i}$  لتسارع  $G_1$  عند لحظة  $t$ ، خلال سقوط الأسطوانة.

(1.2) الخيط غير مدود. ما هو أثر هذه الفرضية على حركة الحامل الذاتي بالنسبة للأسطوانة: على سرعتيهما؟ على تسارعهما؟

(2.2) عبر عن متجهة التسارع  $\vec{a}_1$  ل  $G_1$ ، والتسارع  $\vec{a}_2$  ل  $G_2$ ، بدلالة  $a(t)$ .

(3) نرمز ب  $T$  لقيمة شدة القوة المطبقة من طرف الخيط على الحامل الذاتي عند لحظة  $t$ .

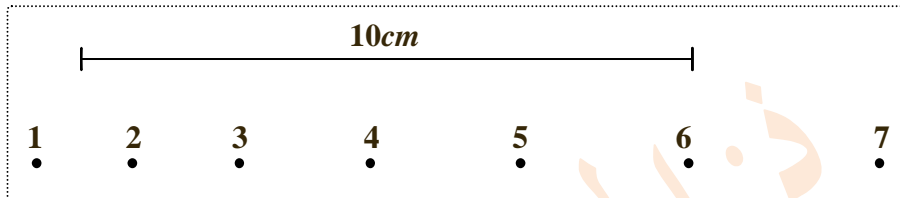
(1.3) أعط المعادلة المتجهية التي تربط القوى الخارجية بالكتلة والتسارع بالنسبة لكل من ( $S_1$ ) و ( $S_2$ ).

(2.3) باستغلال هاتين المعادلتين استنتج العلاقة التي تربط  $a(t)$  ب  $m_1$  و  $m_2$  و  $g$ .

(3.3) استنتج طبيعة الحركة لكل من  $G_1$  و  $G_2$  بين اللحظتين  $0$  و  $t_1$ .

(4.3) أحسب قيمة  $a$  و  $T$ : نعطي:  $m_1 = 4.m_2 = 200g$ .

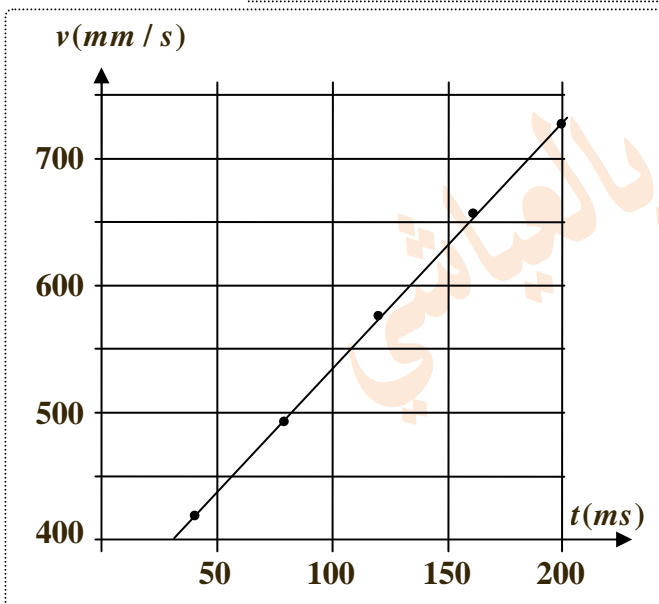
(4) تعطي الوثيقة أسفله تسجيل حركة  $G_1$  حيث تفصل المدة  $\tau = 40ms$  بين تسجيل موضعين متتاليين.



(1.4) بحساب قيم سرعة  $G_1$  عند النقط 2 و 3 و 4 و 5 و 6،

نحصل على المنحنى  $v(t)$  الممثل جانبه. اشرح موضع النقطة الثالثة للمنحنى  $v(t)$ .

(2.4) استنتج من المنحنى قيمة العددي لتسارع  $G_1$ . هل توافق القيمة النظرية و ما هي نسبة الفرق.



(1) جرد وتمثيل القوى:

المجموعة المدروسة { الحامل الذاتي }

القوى الخارجية:

$\vec{P}_1$  : وزن الحامل الذاتي؛

$\vec{R}$  : تأثير المنضدة؛

$\vec{T}_1$  : توتر الخيط؛

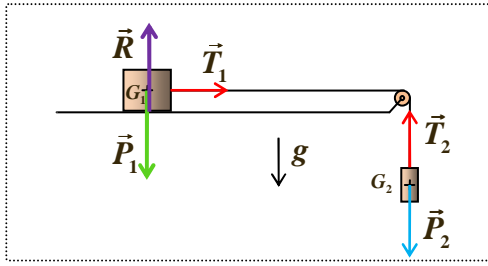
المجموعة المدروسة { الأسطوانة }

القوى الخارجية:

$\vec{P}_2$  : وزن الأسطوانة؛

$\vec{T}_2$  : توتر الخيط؛

التمثيل: أنظر الشكل التالي



(2)

(1.2) عندما يكون الخيط غير ممدود تكون للجسمين  $(S_1)$  و  $(S_2)$  نفس السرعة و نفس التسارع عند كل لحظة.

(2.2) تعبير التسارعين:  $\vec{a}_1 = a(t) \cdot \vec{i}$  و  $\vec{a}_2 = a(t) \cdot \vec{j}$ .

(3) تمثل  $T$  شدة توتر النابض

(1.3) العلاقة المتجهية التي تربط بين المجموع المتجهي لمتجهات القوى الخارجية و الكتلة و التسارع

بالنسبة للجسم  $(S_1)$ :  $\vec{P}_1 + \vec{R} + \vec{T}_1 = m \vec{a}_1$  بالنسبة للجسم  $(S_2)$ :  $\vec{P}_2 + \vec{T}_2 = m \vec{a}_2$ .

(2.3) لدينا:  $\vec{a}_1 = a(t) \cdot \vec{i}$  و  $\vec{a}_2 = a(t) \cdot \vec{j}$

<p>بما أن كتلة الخيط و كتلة البكرة مهملتين فإن: <math>T_1 = T_2</math> (القانون الثالث لنيوتن) باستغلال العلاقتين (1) و (2) نجد:</p> $P_2 - m_1 \cdot a(t) = m_2 \cdot a(t)$ <p>ومنه:</p> $a(t) = \frac{m_2 \cdot g}{m_1 + m_2}$	<p>بالنسبة للجسم <math>(S_2)</math>: لدينا:</p> $\vec{P}_2 + \vec{T}_2 = m_2 \cdot a(t) \cdot \vec{j}$ <p>بإسقاط العلاقة على المحور <math>(O; \vec{j})</math>: نجد</p> $T_{2x} = -T_2 \text{ و } P_{2x} = P_2$ <p>ومنه</p> $(2) ; P_2 - T_2 = m_2 \cdot a(t)$ <p>ومنه</p> $m_2 \cdot g - T_2 = m_2 \cdot a(t)$	<p>بالنسبة للجسم <math>(S_1)</math>: لدينا:</p> $\vec{P}_1 + \vec{R} + \vec{T}_1 = m_1 \cdot a(t) \cdot \vec{i}$ <p>أي</p> $\vec{P}_1 + \vec{R}_N + \vec{T}_1 = m_1 \cdot a(t) \cdot \vec{i}$ <p>بإسقاط العلاقة على المحور <math>(O; \vec{i})</math>: نجد</p> $T_{1x} = T_1 \text{ و } R_{Nx} = 0 \text{ و } P_{1x} = 0$ <p>ومنه</p> $(1) ; T = m_1 \cdot a(t)$
--	--	---

(4.3) حساب قيمة  $a$ : لدينا  $a = \frac{m_2 \cdot g}{m_1 + m_2}$  و  $m_1 = 4 \cdot m_2$

ت.ع:  $a = \frac{10}{5} \Rightarrow a = 2 \text{ m/s}^2$

حساب  $T$ : لدينا  $T = m_1 \cdot a$

ت.ع:  $T = 200 \cdot 10^3 \cdot 2$  أي  $T = 0,4 \text{ N}$

(3.3) طبيعة الحركة.

بما أن  $a(t) = \frac{dv}{dt} > 0$  فإن  $v$  تتزايد مع الزمن

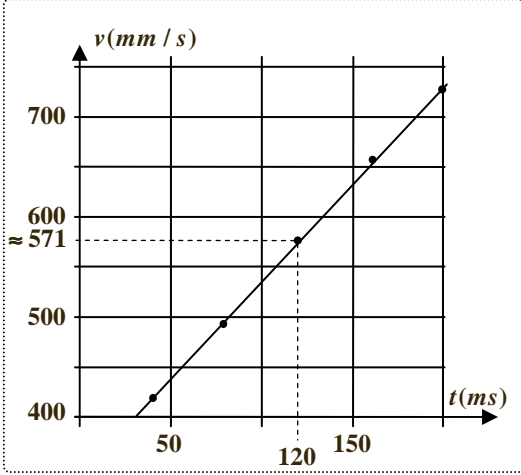
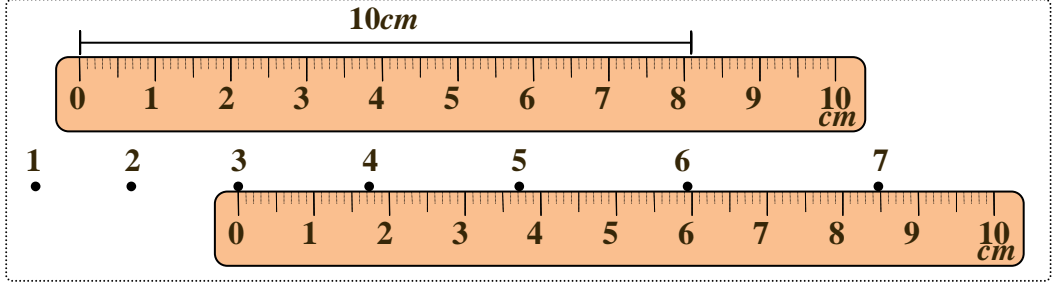
← حركة الجسمين مستقيمة (المسار مستقيمي) متسارعة

$\left( \frac{dv}{dt} > 0 \right)$  بانتظام  $(a(t) = cte)$

(4) القياسات التجريبية باعتماد التسجيل

(1.4) لشرح موضع النقطة الثالثة في المنحنى يجب تحديد قيمة السرعة عند الموضع 4 و كذا اللحظة التي سجل فيها هذا الموضع.

حساب  $v_4$ .



لدينا:  $8,1cm < \text{---} > 10cm$  ومنه  $v_4 = \frac{M_3 M_5}{2 \cdot \tau}$

$3,7cm < \text{---} > M_3 M_5$   
 تطبيق عددي:  $v_4 = \frac{3,7 \cdot 10^{-2} \cdot 10}{2 \cdot 60 \cdot 10^{-3}}$

$v_4 = 0,571m / s \Rightarrow v_4 = 571mm / s$   
 لشرح اللحظة الموافقة لتسجيل الموضع  $M$ . نختار أصل التواريخ لحظة تسجيل الموضع  $M_1$  (النقطة 1) أي أن الموضع  $M_4$  سجل عند اللحظة  $t = 3 \cdot \tau = 120ms$  وهذه القيمة توافق أفصول النقطة الثالثة في المنحنى.

(2.4) حساب قيمة التسارع انطلاقاً من التسجيل

لدينا  $a = \frac{dv}{dt}$  و بما أن المنحنى خطي يمكن كتابة  $a = \frac{\Delta v}{\Delta t}$  أي  $a = \frac{v_5 - v_4}{t_5 - t_4}$  مع  $v_4 = 579mm \cdot s^{-1}$  و  $v_5 = 725mm \cdot s^{-1}$

$a = 1,82m \cdot s^{-2}$  ومنه  $t_5 - t_4 = 2\tau = 80 \cdot 10^{-3} s$

يمكن تفسير الفرق بين القيمة السابقة للتسارع  $a = 2m / s^2$  (القيمة النظرية) و القيمة المحصل عليها تجريبياً ( $a_{\text{exp}} = 1,82m / s^2$ ) بالأسباب التالية:

- التماس بين الحامل الذاتي و المنضدة يتم باحتكاكات مهمة و ليست منعدمة.
- الاحتكاكات بين محور الدوران و البكرة مهمة لكن غير منعدمة.
- كتلة البكرة مهمة لكن غير منعدم.
- أخطاء أخرى ناتجة عن القياس.

نسبة الخطأ:  $\% = \frac{2 - 1,93}{1,93} \cdot 100 \approx 3,6\%$  ومنه  $\% \approx 3,6\%$