

مراجعة

فإن : $c = \sqrt{a^2 + b^2}$ ، $\sin \theta = \frac{c}{a}$ ، θ زاوية ميل \vec{c} على \vec{a} و \vec{b}

حيث $s = v_1 \cos \theta_1 + v_2 \cos \theta_2 + \dots + v_n \cos \theta_n$

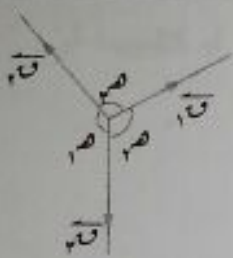
، $c = v_1 \sin \theta_1 + v_2 \sin \theta_2 + \dots + v_n \sin \theta_n$



ملاحظة

إذا اتزن جسم تحت تأثير عدة قوى متلاقية في نقطة فإن : $s = 0$ ، $c = 0$

* إذا اتزن جسم تحت تأثير ثلاث قوى مستوية متلاقية في نقطة فإن :



• $\frac{F_1}{a} = \frac{F_2}{b} = \frac{F_3}{c}$ «قاعدة لامي»

• يمكن تمثيل القوى بأضلاع مثلث abc

في اتجاه دورى واحد «مثلث القوى» ويكون : $\frac{F_1}{a} = \frac{F_2}{b} = \frac{F_3}{c}$



ملاحظات

في كل من الأشكال الهندسية التالية نجد أن :

② إذا كان Δabc ثلاثيني ستيني

فإن : $a = \frac{1}{2}c$ ، $b = \frac{\sqrt{3}}{2}c$

① إذا كان Δabc قائم الزاوية ومتساوى الساقين

فإن : $a = b = \frac{\sqrt{2}}{2}c$

④ إذا كان Δabc متساوى الساقين

، $\theta = 120^\circ$ ، $a = b = \frac{\sqrt{3}}{2}c$

③ إذا كان Δabc متساوى الأضلاع

فإن : $a = \frac{\sqrt{3}}{2}c$

⑤ إذا كان $abcde$ سداسى منتظم

فإن : $a = \sqrt{3}c$ ، $b = c$

⑤ إذا كان $abcde$ سداسى منتظم

فإن : $a = \sqrt{3}c$ ، $b = c$

الاحتكاك

هو سطح افتراضى تنعدم فيه قوى الاحتكاك تماماً.

هو سطح تظهر فيه قوى الاحتكاك عند محاولة تحريك جسم عليه.

هو قوة تنشأ من تلامس سطحين وهناك حالتين :

• في حالة السطح المتساوي يكون رد الفعل عمودياً على سطح التماس المشترك للجسمين المتلامسين.

• في حالة السطح الخشن يكون رد الفعل غير معلوم الاتجاه إذ يتوقف على طبيعة السطحين المتلامسين

وكذلك القوى الأخرى المؤثرة على الجسم.

• قوة الاحتكاك السكونى (\vec{C}) : هي قوة خفية تظهر عند محاولة تحريك جسم ساكن على سطح خشن وتعمل على مقاومة حركة الجسم ويكون اتجاهها فى عكس الاتجاه الذى يميل الجسم إلى التحرك فيه.

• قوة الاحتكاك السكونى النهائى ($\vec{C}_{\text{س}}$) : هي قوة الاحتكاك عندما يصل مقدار قوة الاحتكاك إلى قيمته النهائية (العظمى) والتي عندها يكون الجسم على وشك الحركة ويرمز لها بالرمز $\vec{C}_{\text{س}}$

• معامل الاحتكاك السكونى ($\mu_{\text{س}}$) : هو النسبة بين مقدارى قوة الاحتكاك النهائى $\vec{C}_{\text{س}}$ ورد الفعل العمودى \vec{R} وهى نسبة ثابتة تتوقف على طبيعة الجسمين المتلامسين وليس على شكلهما أو كتليهما.

$$\text{أى أن : } \mu_{\text{س}} = \frac{C_{\text{س}}}{R} \text{ ومنها } \boxed{C_{\text{س}} = \mu_{\text{س}} R}$$

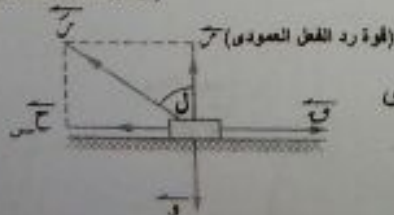
$$\bullet \quad 0 \leq C \leq C_{\text{س}} \quad \text{أى أن : } 0 \leq C \leq \mu_{\text{س}} R$$

• رد الفعل المحصل (\vec{R}) : هو محصلة رد الفعل العمودى \vec{R} ، قوة الاحتكاك \vec{C}

$$\text{أى أن : } R = \sqrt{R^2 + C^2} \text{ ، فى حالة الاحتكاك النهائى } R = \sqrt{R^2 + \mu_{\text{س}}^2 R^2}$$

• زاوية الاحتكاك (θ) :

(قوة رد الفعل المحصل)



هى الزاوية المحصورة بين قوة رد الفعل المحصل وقوة رد الفعل العمودى

عندما يصل مقدار قوة الاحتكاك إلى قيمته العظمى $C_{\text{س}} = \mu_{\text{س}} R$

$$\text{ويكون : } \theta = \tan^{-1} \left(\frac{C_{\text{س}}}{R} \right) \text{ ولكن } \frac{C_{\text{س}}}{R} = \mu_{\text{س}} \therefore \boxed{\theta = \tan^{-1} \mu_{\text{س}}}$$

أي أن : ظل زاوية الاحتكاك يساوي معامل الاحتكاك.

$$\therefore r = r_1 + r_2 = \sqrt{L^2 + \mu^2} = r \text{ فإ } (L)$$

* قوة الاحتكاك الحركي : إذا تحرك جسم على سطح خشن فإنه يخضع لقوة احتكاك حركي (C) في اتجاه

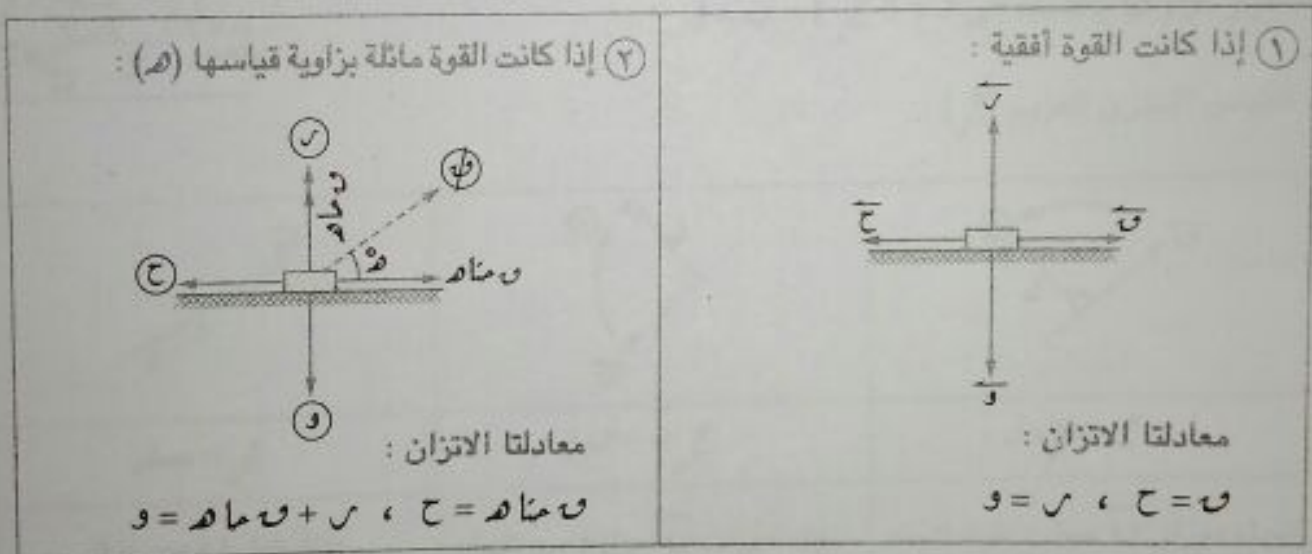
مضاد لاتجاه الحركة ويكون $C = \mu r$

* معامل الاحتكاك الحركي (μ) : هو النسبة بين قوة الاحتكاك الحركي وقوة رد الفعل العمودي.

* معاملا الاحتكاك μ_s ، μ_k يعتمدان على طبيعة الجسمين المتلامسين وليس على شكلهما أو كتلتهما أو مساحة السطوح المتماسمة.

* معامل الاحتكاك الحركي $\mu_k >$ معامل الاحتكاك السكوني μ_s

* اتزان جسم على مستوي أفقي خشن :



ملاحظة

في حالة أن الجسم على وشك الحركة فإن : $C = C_s = \mu_s r = r$ طال

* اتزان جسم على مستوي مائل خشن يميل على الأفقي بزاوية قياسها (θ) :

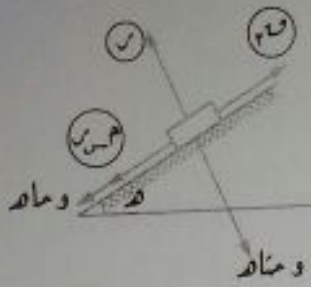
① إذا وضع جسم على مستوي مائل خشن وكان على وشك الانزلاق بتأثير وزنه فقط

فإن قياس زاوية الاحتكاك (L) = قياس زاوية ميل المستوي على الأفقي (θ)

② إذا كان $\theta > L$ فإن : الجسم يستقر على المستوي (حيث لا يكون الاحتكاك نهائياً) ويمكن جعل الاحتكاك

نهائياً بأن نؤثر على الجسم بقوة في اتجاه خط أكبر ميل للمستوي كما يلي :

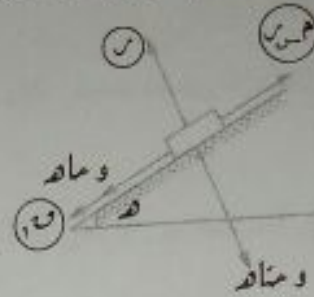
القوة P تجعل الجسم على وشك الحركة لأعلى.



معادلتا الاتزان:

$$P = W \sin \theta, \quad W \cos \theta = N$$

القوة P تجعل الجسم على وشك الحركة لأسفل.



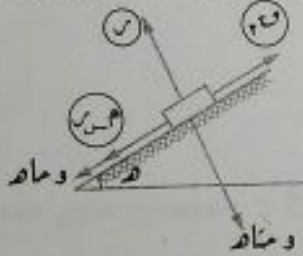
معادلتا الاتزان:

$$W \sin \theta = P, \quad W \cos \theta = N$$

* إذا أثرت على الجسم قوة في اتجاه خط أكبر ميل لأسفل أقل من P أو لأعلى أقل من P فإن الجسم يظل ساكناً.

③ إذا كان $\theta < L$ فإن الجسم لا يمكن أن يتزن تحت تأثير وزنه فقط ويمكن جعل الجسم في حالة اتزان نهائى أى على وشك الحركة لأسفل أو لأعلى المستوى بالتأثير عليه بقوة في اتجاه خط أكبر ميل للمستوى لأعلى كما يلي:

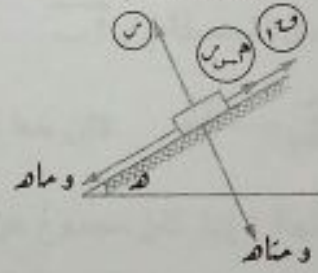
القوة P تجعل الجسم على وشك الحركة لأعلى المستوى وهي أكبر قوة تحفظ توازن الجسم.



معادلتا الاتزان:

$$P = W \sin \theta, \quad W \cos \theta = N$$

القوة P عندها الجسم على وشك الانزلاق وهي أقل قوة تحفظ توازن الجسم.



معادلتا الاتزان:

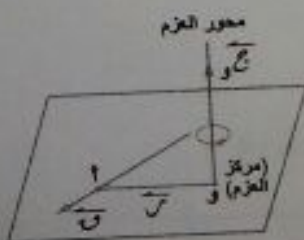
$$W \sin \theta = P, \quad W \cos \theta = N$$

* إذا أثرت على الجسم قوة في اتجاه خط أكبر ميل لأعلى أكبر من P وأقل من P فإن الجسم يظل ساكناً. أى أن قيم P التي تجعل الجسم في حالة اتزان $\exists [P_1, P_2]$

العزوم

* عزم قوة بالنسبة لنقطة:

هو كمية متجهة تحدد لنا مقدرة القوة على إحداث دوران في الجسم وتتوقف على عاملين:



② بُعد خط عملها عن محور الدوران.

① معيار (أى مقدار) القوة.

مراجعة

* متجه عزم قوة بالنسبة لنقطة :

$$\vec{M}_O (\text{متجه عزم القوة } \vec{F} \text{ بالنسبة للنقطة } O) = \vec{r} \times \vec{F}$$

حيث : \vec{r} متجه الموضع لأي نقطة O على خط عمل القوة \vec{F} بالنسبة للنقطة O

* اتجاه متجه العزم :

إذا كانت θ هي الزاوية الصغرى بين \vec{r} ، \vec{F} عند رسمهما خارجين من نفس النقطة أو داخلين إلى نفس

النقطة يكون متجه العزم \vec{M}_O عمودياً على المستوى الذي يجمع \vec{r} ، \vec{F} ويتحدد اتجاهه حسب قاعدة اليد اليمنى

عند دوران المتجه \vec{r} نحو \vec{F} عبر الزاوية θ كالتالي : $\vec{M}_O = \vec{r} \times \vec{F} = (r \sin \theta) \vec{e}_n = (F \sin \theta) \vec{e}_n$

حيث l طول العمود الساقط من O على خط عمل \vec{F} ، \vec{e}_n متجه وحدة عمودي

على المستوى الذي يحوى \vec{r} ، \vec{F} فى اتجاه متجه العزم \vec{M}_O

$$* \text{ معيار عزم } \vec{F} \text{ بالنسبة إلى } O = \|\vec{M}_O\| = l \times F$$

* القياس الجبرى للعزوم (\vec{M}_O) :



$\vec{M}_O = 0$ = صفر	$\vec{M}_O = -l \times F$	$\vec{M}_O = l \times F$
خط عمل \vec{F} يمر بـ O	اتجاه دوران \vec{F} حول O مع اتجاه حركة عقارب الساعة	اتجاه دوران \vec{F} حول O ضد اتجاه حركة عقارب الساعة

* مبدأ العزوم (نظرية فارينون) : عزم القوة \vec{F} بالنسبة لنقطة يساوى مجموع عزوم مركبات هذه القوة بالنسبة لنفس النقطة.

* نظرية العزوم : مجموع عزوم عدة قوى مستوية متلاقية فى نقطة بالنسبة لأية نقطة فى الفراغ يساوى عزم محصلة هذه القوى بالنسبة لنفس النقطة.

* النظرية العامة للعزوم : المجموع الجبرى لعزوم مجموعة من القوى حول نقطة ما يساوى عزم المحصلة حول نفس النقطة.

ملاحظات

① وحدة معيار العزم = وحدة معيار القوة × وحدة الطول.

$$② \quad L \text{ (طول العمود الساقط من } \vec{r} \text{ على خط عمل } \vec{F} \text{)} = \frac{\|\vec{M}\|}{\|\vec{F}\|}$$

③ عزم قوة بالنسبة لنقطة ثابت لا يتوقف على موضع نقطة تأثير القوة على خط عمل \vec{F}

$$④ \quad \text{إذا كان: } \vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} \quad \text{فإن خط عمل } \vec{F} \text{ يمر بالنقطة } O, \vec{r} = \vec{O}.$$

⑤ عزم قوة بالنسبة لأي نقطة على خط عملها هو المتجه الصفري

وبصفة عامة :

المجموع الجبري لعزوم مجموعة من القوى حول أي نقطة على خط عمل المحصلة يساوي صفر.

$$⑥ \quad \text{إذا كان: } \vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} \quad \text{فإن خط عمل } \vec{F} // \vec{r}$$

وبصفة عامة : إذا كان مجموع عزوم عدة قوى مستوية حول $O =$ مجموع عزوم هذه القوى حول B

$$\text{فإن خط عمل المحصلة } // \vec{r}$$

$$⑦ \quad \text{إذا كان: } \vec{M} = -\vec{r} \times \vec{F} \quad \text{فإن خط عمل } \vec{F} \text{ ينصف } \vec{r}$$

وبصفة عامة : إذا كان مجموع عزوم عدة قوى مستوية حول $O = -$ مجموع عزوم هذه القوى حول B

$$\text{فإن خط عمل المحصلة ينصف } \vec{r}$$

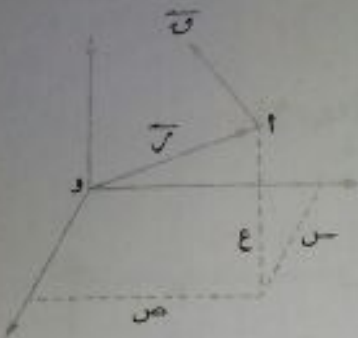
$$⑧ \quad \text{لاحظ الفرق بين: } \vec{M}, \vec{M}, \|\vec{M}\|$$

$$\left. \begin{aligned} & \vec{M} \text{ (ل) مـ إذا كان الدوران في عكس اتجاه دوران عقارب الساعة} \\ & \vec{M} \text{ (ل) مـ إذا كان الدوران في نفس اتجاه دوران عقارب الساعة} \end{aligned} \right\} = \vec{r} \times \vec{F} = \vec{M}$$

$$\bullet \vec{M} : \text{القياس الجبري لمتجه العزم حيث } \vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} \text{ ل أو } -\vec{r} \times \vec{F} \text{ ل أو صفر}$$

$$\bullet \|\vec{M}\| : \text{معيار متجه العزم وهو كمية موجبة دائماً حيث } \|\vec{M}\| = \|\vec{r}\| \times \|\vec{F}\| \sin \alpha$$

مراجعة



$$\vec{C} = \vec{r} \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{e} & \vec{v} & \vec{s} \\ e & v & s \\ v_e & v_v & v_s \end{vmatrix}$$

$$= (v v_s - s v_v) \vec{e} + (s v_e - e v_s) \vec{v} + (e v_v - v v_e) \vec{s}$$

* طول العمود الساقط من (O) على خط عمل \vec{F} = $\frac{\|\vec{C}\|}{\|\vec{F}\|}$

* إذا كانت القوة \vec{F} تؤثر في نقطة A فإن عزم القوة \vec{F} حول نقطة B = $\vec{B} \times \vec{F}$

* ينعدم عزم قوة حول محور \leftarrow إذا اشترك خط عمل القوة مع المحور في نقطة على الأقل
 \leftarrow إذا كانت القوة توازي المحور

القوى المتوازية

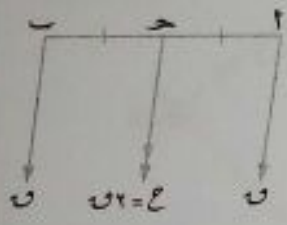
* محصلة قوتين متوازيتين مستويتين :

القوتان متضادتان في الاتجاه	القوتان في نفس الاتجاه
المحصلة (ع) = $ F_1 - F_2 $ [في اتجاه القوة الأكبر]	المحصلة (ع) = $F_1 + F_2$ [في نفس اتجاه القوتين]
* نقطة تأثير المحصلة ح تقسم \overline{AB} من الخارج بحيث $F_1 \times \overline{AC} = F_2 \times \overline{BC}$	* نقطة تأثير المحصلة ح تقسم \overline{AB} من الداخل بحيث $F_1 \times \overline{AC} = F_2 \times \overline{BC}$

لتعيين محصلة عدة قوى $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ ، مستوية متوازية فإن :
 مقدار واتجاه المحصلة يتعين من العلاقة : $\vec{R} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n$
 ، نقطة تأثير المحصلة تتعين باستخدام نظرية العزوم وهي :

المجموع الجبري لعزوم عدة قوى متوازية مستوية حول نقطة في مستويها يساوي عزوم محصلتها حول نفس النقطة.

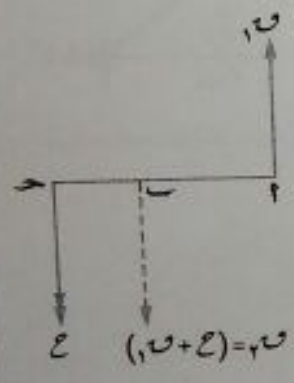
ملاحظتان



① إذا كانت القوتان \vec{F}_1, \vec{F}_2 متحديتي الاتجاه ومقدار كل منهما يساوي F فإن :
 • مقدار المحصلة : $R = 2F$

• اتجاه المحصلة في نفس اتجاه القوتين • نقطة تأثير المحصلة : ح منتصف AB

② إذا علمت إحدى قوتين متوازيتين \vec{F}_1, \vec{F}_2 وعلمت محصلتهما \vec{R} فلتعيين القوة الثانية \vec{F}_2 نراعى ما يلي :
 أولاً : إذا كانت : \vec{F}_1, \vec{F}_2 في اتجاهين متضادين فإن :



* $F_2 + R = F_1$

* خط عمل \vec{F}_2 يقع بين خطي عمل \vec{F}_1, \vec{R}

* \vec{F}_2 في نفس اتجاه \vec{R}

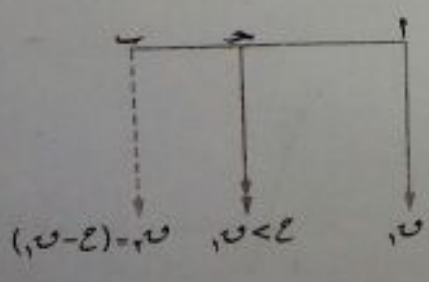
ثانياً : إذا كانت : \vec{F}_1, \vec{F}_2 في اتجاه واحد ، $R < F_1$ فإن :

* $F_2 - R = F_1$

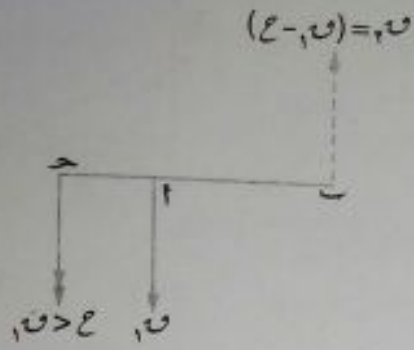
* خط عمل \vec{F}_2 يقع خارج خطي عمل

\vec{F}_1, \vec{R} من ناحية \vec{R}

* \vec{F}_2 في نفس اتجاه \vec{R}



ثالثاً : إذا كانت : \vec{P} ، \vec{C} في اتجاه واحد ، $C > P$ فإن :



* $\vec{R} = \vec{C} - \vec{P}$

* خط عمل \vec{R} يقع خارج خطى عمل

\vec{C} ، \vec{P} من ناحية \vec{R}

* \vec{R} في اتجاه مضاد لاتجاه \vec{P}

* إذا اتزن جسم متماسك تحت تأثير ثلاث قوى متوازية مستوية فإن كل قوة من القوى الثلاثة تساوي في المقدار وتضاد في الاتجاه محصلة القوتين الأخرين ويكون لهما نفس خط العمل.

* شروط توازن عدة قوى متوازية مستوية :

إذا اتزن جسم متماسك تحت تأثير مجموعة من القوى المتوازية المستوية فإن :

① مجموع القياسات الجبرية لهذه القوى (بالنسبة لمتجه وحدة يوازيها) = صفراً.

② مجموع القياسات الجبرية لعزوم هذه القوى حول أية نقطة في مستويها = صفراً.

الاتزان العام

* إذا انعدم مجموع القوى لمجموعة ما وانعدم عزمها بالنسبة لنقطة واحدة كانت هذه المجموعة متزنة.

* عكس النظرية يكون صحيحاً دائماً :

أي أنه : إذا كانت مجموعة القوى متوازنة فإن :

• $\vec{C} = \vec{P}$ أي ينعدم مجموع (محصلة) القوى.

• $\vec{C} = \vec{P}$ أي ينعدم عزم مجموعة القوى بالنسبة لأي نقطة.

* الشروط اللازمة والكافية لاتزان مجموعة من القوى المستوية :

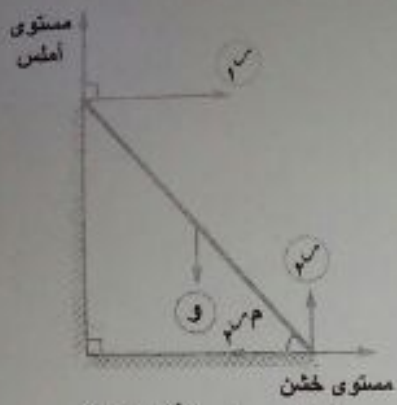
① ينعدم مجموع المركبات الجبرية للقوى في اتجاهين متعامدين واقعيين في مستويها

أي : $\sum S = 0$ ، $\sum V = 0$

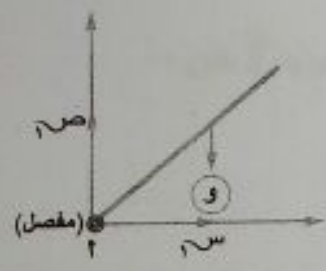
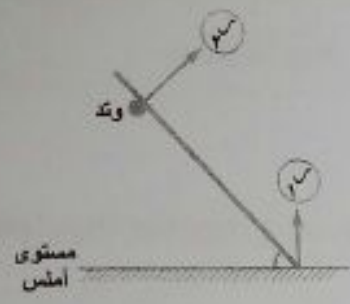
② ينعدم مجموع القياسات الجبرية لعزوم القوى بالنسبة لنقطة واحدة في مستويها.

أي أن : $\sum M = 0$ = صفر

ملاحظات هامة عند تحديد رد الفعل



« قضيب على وشك الانزلاق »



١ إذا ارتكز قضيب بطرفه على مستوى أملس كان رد الفعل عمودياً على المستوى.

٢ إذا ارتكز قضيب بطرفه على مستوى خشن كان رد الفعل غير معلوم الاتجاه ويمكن تحليله إلى مركبتين هما رد الفعل العمودي وقوة الاحتكاك.

وإذا كان القضيب على وشك الحركة تكون المركبتين هما رد الفعل العمودي (N) ، قوة الاحتكاك النهائي (f)

٣ إذا ارتكز قضيب بإحدى نقاطه الداخليه على

(وتد - جسم آخر) كان رد الفعل عمودى على القضيب

٤ رد فعل المفصل يكون غير معلوم الاتجاه

ويمكن تحليله إلى مركبتين هما :

N (فى اتجاه \vec{N})

f (فى اتجاه \vec{f})

الازدواج

• الازدواج : هو نظام يتكون من قوتين :

١ متساويتين فى المعيار. ٢ متضادتين فى الاتجاه.

٣ لا يجمعهما خط عمل واحد.

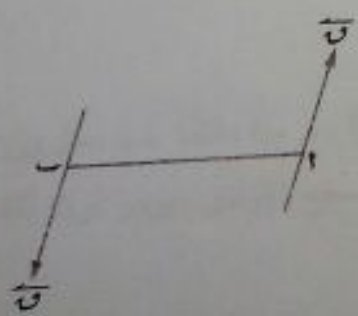
• عزم الازدواج :

هو متجه ثابت لا يعتمد على النقطة التى تنسب إليها عزم قوته

وهو يساوى عزم إحدى قوته

بالنسبة لى نقطة على خط عمل القوة الأخرى.

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} = -\vec{r}' \times \vec{F}'$$



• معيار عزم الازدواج



$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} = r \times F \times \sin \theta$$

حيث : θ قياس الزاوية بين \vec{r} ، \vec{F}

، l (ذراع الازدواج) هو البعد العمودي

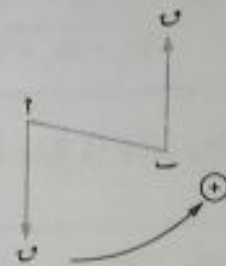
بين خطي عمل القوتين.

أي أن : معيار عزم الازدواج = معيار إحدى قوتيها \times ذراع الازدواج

• القياس الجبري لعزم الازدواج :



$$M = -l \times F$$



$$M = l \times F$$

• اتزان جسم تحت تأثير ازدواجين :

يقال لجسم متماسك إنه متزن تحت تأثير ازدواجين مستويين إذا كان مجموع عزميهما هو المتجه الصفري.

أي يكون الجسم متزنًا تحت تأثير الازدواجين \vec{M}_1 ، \vec{M}_2 إذا كان : $\vec{M}_1 + \vec{M}_2 = \vec{0}$ أي $\vec{M}_1 = -\vec{M}_2$

• يتزن جسم تحت تأثير عدة ازدواجات مستوية عزمها \vec{M}_1 ، \vec{M}_2 ، \vec{M}_3 ، ... ، \vec{M}_n

إذا كان : $\vec{M}_1 + \vec{M}_2 + \vec{M}_3 + \dots + \vec{M}_n = \vec{0}$

تكافؤ ازدواجين

• يتكافؤ ازدواجان مستويان إذا تساوى متجهها عزميهما.

أي أن : شرط تكافؤ ازدواجين \vec{M}_1 ، \vec{M}_2 هو : $\vec{M}_1 = \vec{M}_2$



ملاحظات

١ إذا اتزن جسم تحت تأثير عدة قوى ، وازدواج قياسه الجبرى = \vec{C}

فإن مجموعة القوى يجب أن تكون ازدواجًا قياسه الجبرى = $(-\vec{C})$

أى أن الجسم لا يمكن أن يتزن تحت تأثير قوة وازدواج

٢ الازدواج لا يكافئ إلا ازدواجًا آخر.

٣ يتوقف تأثير الازدواج فى الأجسام المتماسكة على :

• معيار عزمه. • المستوى الذى تقع فيه قوتاه.

ولذلك لا يتغير تأثير الازدواج على الجسم إذا نقل من موضع لآخر فى مستويه مادام محتفظًا بعزمه مقدارًا وإشارة أو حتى استبدل بازدواج آخر يكافئه ما دام يقع معه فى نفس المستوى.

* مجموع عدد محدود من الازدواجات المستوية (الازدواج المحصل) :

مجموع أى عدد محدود من الازدواجات المستوية هو ازدواج عزمه يساوى مجموع عزوم هذه الازدواجات.

$$\text{أى أن : } \vec{C} = (\text{الازدواج المحصل}) = \vec{C}_1 + \vec{C}_2 + \dots + \vec{C}_n$$

* إذا كانت محصلة عدة قوى مستوية = \vec{C} ومجموع عزومها حول نقطة فى مستويها \vec{C} كان :

$$\textcircled{1} \vec{C} = \vec{0} \text{ ، } \vec{C} = \vec{0} \text{ فإن المجموعة متزنة}$$

$$\textcircled{2} \vec{C} = \vec{0} \text{ ، } \vec{C} \neq \vec{0} \text{ فإن المجموعة تكافئ، ازدواج معيار عزمه } = \|\vec{C}\|$$

* إذا أثرت ثلاث قوى مستوية (أو أكثر) فى جسم متماسك ومثلها تمثيلًا تامًا أضلاع مثلث (أو مضلع مقفل)

مأخوذة فى ترتيب دورى واحد ، كانت هذه المجموعة تكافئ ازدواجًا معيار عزمه

يساوى ضعف مساحة سطح المثلث (أو المضلع) $\times m$ حيث m ثابت يساوى $\frac{\text{مقدار القوة}}{\text{طول الضلع الممثل لها}}$

* إذا كان مجموع القياسات الجبرية لعزوم مجموعة من القوى المستوية بالنسبة لثلاث نقط فى مستواها ليست

على استقامة واحدة يساوى مقدار ثابتًا (لايساوى الصفر) كانت هذه المجموعة تكافئ ازدواجًا القياس

الجبرى لعزمه يساوى هذا المقدار الثابت.

مركز الثقل

* مركز ثقل الجسم الجاسى هو نقطة وحيدة من الفراغ (غير مركز الكرة الأرضية) يمر بها دائمًا خط عمل وزن

هذا الجسم وتكون ثابتة بالنسبة لهذا الجسم مهما تغير وضع الجسم بالنسبة لسطح الأرض ويرمز لمركز ثقل

الجسم الجاسى بالرمز (م)

مراجعة

* خط عمل وزن الجسم يجب أن يمر بمركز ثقل الجسم وأيضاً يمر بمركز الكرة الأرضية.

* مركز ثقل الجسم الجاسي يكون ثابتاً بالنسبة لهذا الجسم ولكنه لا يكون بالضرورة واقعاً على أحد جسيمات هذا الجسم.

* إذا كانت $K_1, K_2, K_3, \dots, K_n$ هي كتل الجسيمات المكونة للجسم الجاسي، $r_1, r_2, r_3, \dots, r_n$ هي متجهات مواضع هذه الجسيمات منسوبة إلى نقطة الأصل فإن متجه موضع مركز الثقل r_M بالنسبة لنفس نقطة الأصل يتحدد من العلاقة:

$$\vec{r}_M = \frac{K_1 \vec{r}_1 + K_2 \vec{r}_2 + K_3 \vec{r}_3 + \dots + K_n \vec{r}_n}{K_1 + K_2 + K_3 + \dots + K_n}$$

ويمكن أن تكتب بدلالة المركبات في اتجاه محوري الإحداثيات S و V كالتالي:

$$\vec{r}_M = \frac{K_1 r_{1S} + K_2 r_{2S} + K_3 r_{3S} + \dots + K_n r_{nS}}{K_1 + K_2 + K_3 + \dots + K_n} \quad \text{و} \quad \vec{r}_M = \frac{K_1 r_{1V} + K_2 r_{2V} + K_3 r_{3V} + \dots + K_n r_{nV}}{K_1 + K_2 + K_3 + \dots + K_n}$$

* إذا كان جسماً كتلته K ومركز ثقله M ومتجه موضع مركز ثقله r_M اقتطعنا منه جزءاً كتلته K_1 ومركز ثقله M_1

$$\vec{r}_{M_1} = \frac{K_1 \vec{r}_{M_1} - K \vec{r}_M}{K_1 - K}$$

ومتجه موضع مركز ثقله r_{M_1} فإن متجه موضع الجزء المتبقى يتحدد من العلاقة:

ويمكن أن تكتب بدلالة المركبات في اتجاه محوري الإحداثيات S و V كالتالي:

$$\vec{r}_{M_1} = \frac{K_1 r_{1S} - K r_S}{K_1 - K} \quad \text{و} \quad \vec{r}_{M_1} = \frac{K_1 r_{1V} - K r_V}{K_1 - K}$$

* الجسم المنتظم الكثافة: هو الجسم الذي تكون كتلة وحدة الأطوال أو المساحات أو الحجوم المأخوذة من أي جزء منه ثابتة.

ومنها نستنتج أن:

* إذا كان السلك (أو القضيب) منتظم الكثافة فإن وزنه يتناسب مع طوله.

* إذا كانت الصفيحة رقيقة منتظمة الكثافة فإن وزنها يتناسب مع مساحتها.

- * مركز ثقل الجسم الجاسي المعلق تعليقاً حرّاً يقع على الخط المستقيم الرأسى المار بنقطة التعليق.
- * إذا وجد محور تماثل هندسى لصفحة رقيقة منتظمة الكثافة وقع مركز ثقلها على خط المحور.
- * إذا وجد مستوى تماثل هندسى لجسم منتظم الكثافة وقع مركز ثقله فى هذا المستوى.

* حالات خاصة لمركز الثقل :

- ① مركز ثقل قضيب منتظم الكثافة يقع عند نقطة منتصفه.
- ② مركز ثقل صفحة رقيقة منتظمة الكثافة محدودة بشكل متوازى الأضلاع أو أحد حالاته الخاصة (المربع - المستطيل - المعين) يقع عند مركزها الهندسى (نقطة تقاطع القطرين)
- ③ مركز ثقل صفحة رقيقة منتظمة الكثافة محدودة بمثلث يقع عند نقطة تلاقى متوسطات هذا المثلث (هى نقطة تقسم المتوسط من الداخل بنسبة ١ : ٢ من جهة القاعدة)
- ④ مركز ثقل صفحة رقيقة منتظمة الكثافة محدودة بدائرة يقع فى مركز الدائرة.
- ⑤ مركز ثقل صفحة رقيقة منتظمة الكثافة محدودة بشكل سداسى منتظم يقع عند مركز السداسى.
- ⑥ مركز ثقل سلك منتظم الكثافة على هيئة دائرة يقع فى مركز الدائرة.
- ⑦ مركز ثقل صفحة منتظمة الكثافة على شكل دائرة يقع فى مركز الدائرة.
- ⑧ مركز ثقل قشرة كروية منتظمة الكثافة يقع فى مركز الكرة.
- ⑨ مركز ثقل كرة مصمتة منتظمة الكثافة يقع فى مركز الكرة.
- ⑩ مركز ثقل مجسم منتظم الكثافة على هيئة متوازى المستطيلات يقع فى مركزه الهندسى.
- ⑪ مركز ثقل قشرة أسطوانية دائرية قائمة منتظمة الكثافة يقع عند نقطة منتصف محورها.
- ⑫ مركز ثقل أسطوانة دائرية قائمة مصمتة منتظمة الكثافة يقع عند نقطة منتصف محورها.
- ⑬ مركز ثقل منشور قائم منتظم الكثافة يقع عند نقطة منتصف المحور الموازى لأحرفه الجانبية والمار بمركزى ثقل قاعدتيه باعتبارهما صفيحتين رقيقتين منتظمتي الكثافة.



ملاحظة هامة

مركز ثقل صفحة رقيقة منتظمة محدودة بمثلث ينطبق مع مركز ثقل ثلاث كتل متساوية موضوعة عند رؤوس المثلث.