

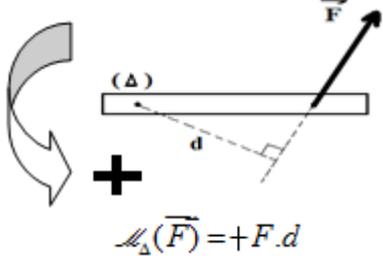
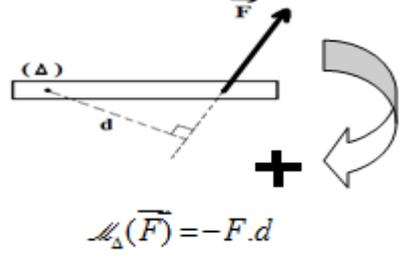
توازن جسم صلب قابل للدوران حول محور ثابت Equilibre d'un solide en rotation autour d'un axe fixe

1- مفعول قوة على دوران جسم:

نسمي عزم قوة بالنسبة لمحور Δ قدرة هذه القوة على جعل الجسم يدور حول المحور Δ ويتعلق ب:

- المسافة d بين خط تأثيرها والمحور؟
- شدة القوة F_1 .

2- عزم قوة بالنسبة لمحور ثابت (Δ) :

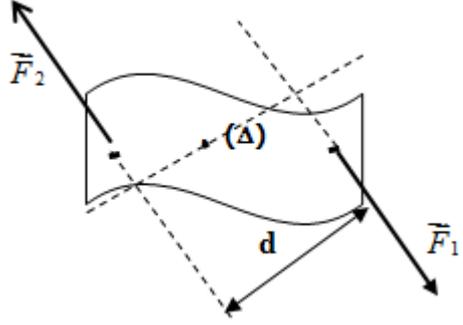
عزم قوة بالنسبة لمحور ثابت (Δ) مقدار جبري .		تعريف:
 <p style="text-align: center;">$\mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}) = +F.d$</p>	 <p style="text-align: center;">$\mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}) = -F.d$</p>	<p>هو جداء شدة هذه القوة و المسافة الفاصلة بين خط تأثيرها و المحور (Δ). $\mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}) = F.d$ ب (N.m)</p>

3- مبرهنة العزوم: Théorème des moments :

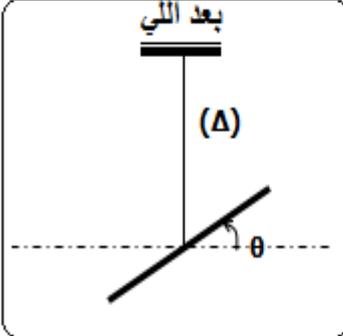
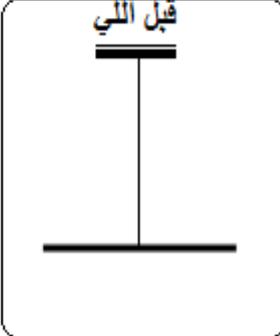
عند توازن جسم صلب قابل للدوران حول محور ثابت (Δ) أي كان ، فإن المجموع الجبري لعزوم كل القوى المطاوعة عليه بالنسبة لهذا المحور ، مجموع منعدم.

$$\sum \mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}_{app}) = 0$$

5- مزدوجة قوتين:

	<p>تعريف: "قوتان \vec{F}_1 و \vec{F}_2 ، تكونان مزدوجة إذا كان $\vec{F}_1 + \vec{F}_2 = \vec{0}$ أي أن $\vec{F}_1 = -\vec{F}_2$ و خطي تأثيرهما متوازيين ، تفصل بينهما مسافة d."</p> <p>صيغة مزدوجة قوتين:</p> <p>نرمز لعزم مزدوجة قوتين ب : $\mathcal{M}_{\Delta}(\vec{F}_1, \vec{F}_2)$ أو $\mathcal{M}_{\Delta}(C)$.</p> <p style="text-align: center;">$\mathcal{M}_{\Delta}(C) = \pm F.d$</p> <p>$F$: الشدة المشتركة لقوتي المزدوجة $F_1 = F_2 = F$.</p> <p>d: المسافة الفاصلة بين خطي تأثير القوتين .</p> <p>ملحوظة: $\mathcal{M}_{\Delta}(C)$ ، مستقل عن موضع المحور (Δ) .</p>
---	--

4- عزم مزدوجة اللي:

<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>بعد اللي</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>قبل اللي</p>  </div> </div>	<p>ندير الساق بزواية θ في المستوى الأفقي بواسطة المزدوجة (\vec{F}_1, \vec{F}_2) فيلتوي السلك حول المحور (Δ) (يتغير شكل السلك) فيطبق القوى \vec{f}_i على الساق.</p> <p>مزدوجة اللي $\mathcal{M}_C(T)$ تقاوم التواء السلك لذا يطلق عليها اسم "مزدوجة الارتداد - Couple de rappel" .</p> <p>تعريف: هو جداء ثابتة لي السلك و زاوية اللي</p> $\mathcal{M}_C = -C.\theta$
--	---

انتهى