

المحاضرة الأولى – ميكانيك هندسي -د. نزار عبد الرحمن

مفردات المقرر :

- مقدمة عامة :واحدات القياس – قوانين نيوتن.
- أشعة القوى: (تمثيل الأشعة ،تحليل الأشعة إلى مركبات متعامدة – محصلة مجموعة من القوى المستوية – تحليل قوة وفق منحنيين غير متعامدين – محصلة قوتين غير متعامدتين –الأشعة الديكارتية – جمع وطرح الأشعة – أشعة الموقع).
- توازن الجسيم في المستوي – توازن الجسيم في الفراغ .
- محصلة نظام القوى :عزم القوة –الجداء الشعاعي – النظام المكافئ (محصلة قوة وعزم –الارجاع إلى قوة وعزم مزدوجة – القوى الموزعة).
- توازن الأجسام: توازن الأجسام في المستوي. توازن الأجسام في الفراغ
- المنشآت المعدنية : طريقة فصل العقد – طريقة المقاطع
- الهياكل والآليات
- الاحتكاك
- مراكز الثقل
- عزم القصور الذاتي.
- حركة النقطة المادية
- تحريك النقطة المادية
- الحركة الدورانية للجسم الصلب
- الحركة العامة المستوية للجسم الصلب
- المراجع :

1.ENGINEERING MECHANICS, STATICS, FOURTEENTH EDITION R.C .
HIBBELER-

2-.ENGINEERING MECHANICS, DYNAMICS, TENTH EDITION , R.C . HIBBELER

الميكانيك الهندسي

ينقسم علم الميكانيك الهندسي للجسم الصلب إلى قسمين رئيسيين هما : الستاتيك (التوازن) ، والديناميك (الحركة والتحرك) .

يدرس علم الستاتيك توازن الأجسام تحت تأثير القوى والعزوم المختلفة .

يدرس علم الحركة حركة النقطة المادية والأجسام خلال الزمن ، دون التطرق إلى القوى والعزوم المؤثرة .

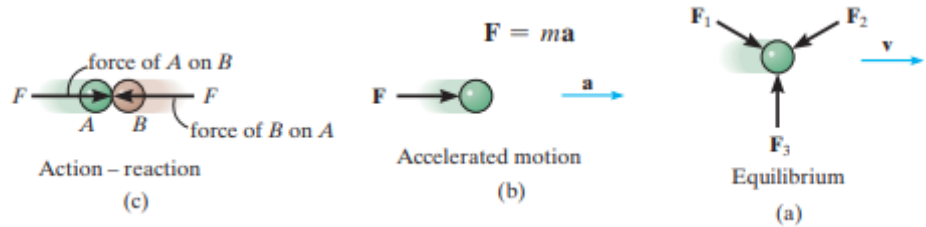
يدرس التحريك حركة الأجسام المادية تحت تأثير القوى والعزوم المختلفة

قوانين نيوتن :

القانون الأول : يبقى الجسم في حالة توازن أو يتحرك بالحركة المستقيمة المنتظمة إذا لم تؤثر على الجسم أية قوة غير متوازنة .

القانون الثاني : إذا أثرت قوة F غير متوازنة على جسم كتلته m ، فإنها تكسبه تسارعاً مقداره a بنفس الاتجاه ، وتحقق العلاقة : $F=m.a$.

القانون الثالث : لكل فعل رد فعل يساويه في المقدار ويعاكسه بالاتجاه .



وحدات القياس النظامية : في نظام القياس العالمي يقدر الطول بالمتر ، والزمن بالثانية ، والكتلة بالكيلوغرام ، والقوة بالنيوتن .

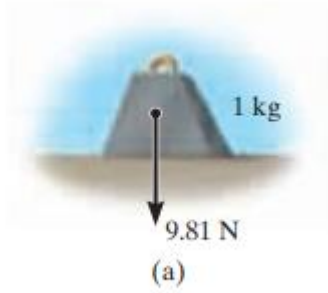
العلاقة بين الوزن والكتلة :

من العلاقة $F = m \cdot a$ القوة تساوي الكتلة مضروبة بالتسارع أي أن 1 نيوتن يساوي القوة اللازمة من أجل تحريك كتلة مقدارها 1 كيلو غرام ، بحيث تكسبها تسارعاً مقداره 1 m/s^2 .

عندما نريد تعيين الكتلة بالنيوتن يجب تطبيق تسارع الجاذبية $g = 9.80665 \text{ m/s}^2$ أي أن

$$W = m \cdot g \left(g = 9.81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \right)$$

إذن من أجل جسم كتلته 1 كيلوغرام يكون وزنه يساوي 9.81 نيوتن



في نظام القياس البريطاني (الأقل استخداماً) يقاس الطول بالقدم والزمن بالثانية والكتلة بوحدة السلغ (slug) والقوة بالباوند .

TABLE 1-1 Systems of Units

Name	Length	Time	Mass	Force
International System of Units SI	meter	second	kilogram	newton*
	m	s	kg	N $\left(\frac{\text{kg} \cdot \text{m}}{\text{s}^2}\right)$
U.S. Customary FPS	foot	second	slug*	pound
	ft	s	$\left(\frac{\text{lb} \cdot \text{s}^2}{\text{ft}}\right)$	lb

*Derived unit.

التحويل بين الواحدات :

TABLE 1-2 Conversion Factors

Quantity	Unit of Measurement (FPS)	Equals	Unit of Measurement (SI)
Force	lb		4.448 N
Mass	slug		14.59 kg
Length	ft		0.3048 m

TABLE 1-3 Prefixes

	Exponential Form	Prefix	SI Symbol
<i>Multiple</i>			
1 000 000 000	10^9	giga	G
1 000 000	10^6	mega	M
1 000	10^3	kilo	k
<i>Submultiple</i>			
0.001	10^{-3}	milli	m
0.000 001	10^{-6}	micro	μ
0.000 000 001	10^{-9}	nano	n

1-تحليل قوة وفق منحنيين متعامدين :

عندما يتطلب تحليل قوة إلى مركبتين متعامدتين وفق المحورين X-Y. هذه المركبات تدعى **المركبات المتعامدة** . تحليلياً، يمكن تمثيل هذه المركبات بطريقتين : إما وفق الشكل العددي أو تمثيل الأشعة ديكرتيا .

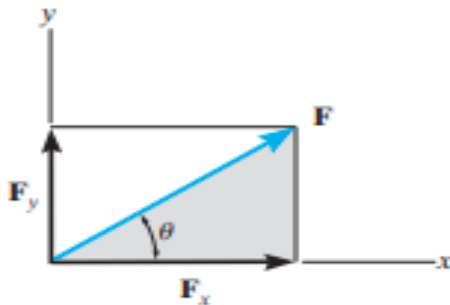
التمثيل العددي :

يمكن تمثيل المركبات المتعامدة للقوة F باستخدام قاعدة متوازي الأضلاع

$$F = F_x + F_y$$

- نرسم من بداية القوة مستقيمين : الأول يوازي المحور X، والثاني يوازي المحور Y.
- نرسم من نهاية القوة مستقيمين : الأول يوازي المنحى X والثاني يوازي المحور Y.
- يتشكل لدينا متوازي أضلاع قائم الزاوية ، نأخذ أحد المثلثين القائمين ونحسب القيمة الجبرية للمركبتين F_x, F_y

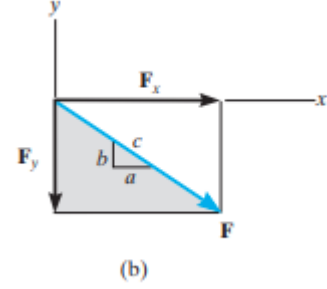
يمكن حساب هذه المركبات من المثلث اليميني :



(a)

$$F_x = F \cos \theta \quad \text{and} \quad F_y = F \sin \theta$$

أحيانا يعرف منحى القوة عن طريق "مثلث ميل صغير" بدلا من الزاوية θ
عن طريق التشابه بين المثلث الصغير والمثلث الكبير المظلل نكتب :



$$\frac{F_x}{F} = \frac{a}{c} , F_x = F \cdot \left(\frac{a}{c}\right)$$

$$\frac{F_y}{F} = \frac{b}{c} , F_y = -F \cdot \left(\frac{b}{c}\right)$$

الاشارة السالبة للقوة F_y تدل على أن اتجاه هذه القوة وفق الاتجاه السالب للمحور y .

2- محصلة قوتين متعامدتين :

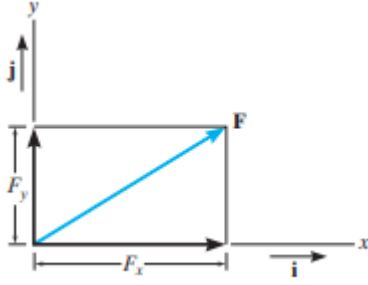
- نرسم من نهاية القوة الأولى مستقيما يوازي منحى القوة الثانية F_y .
- نرسم من نهاية القوة الثاني مستقيما يوازي منحى القوة الأولى F_x .
- يتقاطع المستقيمان في نقطة ، نصل بداية القوتين مع نقطة التقاطع فنحصل على المحصلة F_R والتي نستطيع حسابها من تطبيق نظرية فيثاغورث .

3- التمثيل الديكارتي للشعاع :

يمكن تمثيل مركبات القوة ديكارتيا أيضا ، باستخدام أشعة الواحدة الديكارتية او z . قيمتها تساوي الواحد .

طويلة كل مركبة للقوة F تكون موجبة دوماً ، ويتم تمثيلها بواسطة عدد موجب دوماً .

نمثل القوة F كشعاع ديكارتي عن طريق العلاقة $F = F_x \cdot \mathbf{i} + F_y \cdot \mathbf{j}$

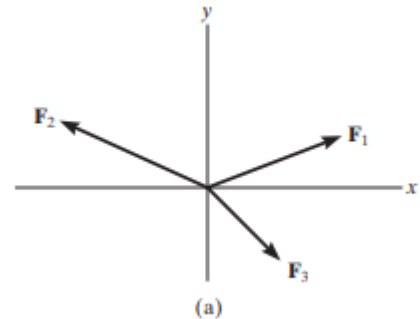
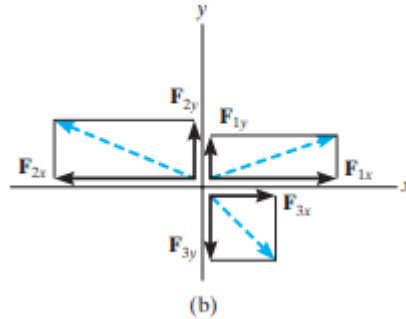


4-محصلة مجموعة من القوى المستوية :

- نحلل كل قوة إلى مركبتين متعامدتين ونحسب قيمة هاتين المركبتين .
- نجمع مركبات كافة القوى على المحور x $F_{Rx} = \sum F_x$
- نجمع مركبات كافة القوى على المحور y $F_{Ry} = \sum F_y$
- تتحول المسألة إلى إيجاد محصلة قوتين متعامدتين وتكون قيمة المحصلة : $F_R =$

$$F_R = \sqrt{F_{Rx}^2 + F_{Ry}^2}$$

$$\theta = \text{tg}^{-1} \left| \frac{F_{Ry}}{F_{Rx}} \right| \quad \text{- منحنى المحصلة :}$$



$$\mathbf{F}_1 = F_{1x} \mathbf{i} + F_{1y} \mathbf{j}$$

$$\mathbf{F}_2 = -F_{2x} \mathbf{i} + F_{2y} \mathbf{j}$$

$$\mathbf{F}_3 = F_{3x} \mathbf{i} - F_{3y} \mathbf{j}$$

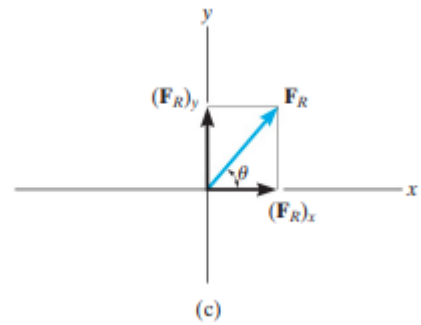
شعاع المحصلة :

$$\begin{aligned} \mathbf{F}_R &= \mathbf{F}_1 + \mathbf{F}_2 + \mathbf{F}_3 \\ &= F_{1x} \mathbf{i} + F_{1y} \mathbf{j} - F_{2x} \mathbf{i} + F_{2y} \mathbf{j} + F_{3x} \mathbf{i} - F_{3y} \mathbf{j} \\ &= (F_{1x} - F_{2x} + F_{3x}) \mathbf{i} + (F_{1y} + F_{2y} - F_{3y}) \mathbf{j} \\ &= (F_{Rx}) \mathbf{i} + (F_{Ry}) \mathbf{j} \end{aligned}$$

- التمثيل العددي لمركبات القوى وفق المحورين x-y :

$$\begin{array}{l} \xrightarrow{+} \\ + \uparrow \end{array} \quad \begin{array}{l} (F_R)_x = F_{1x} - F_{2x} + F_{3x} \\ (F_R)_y = F_{1y} + F_{2y} - F_{3y} \end{array}$$

$$\begin{array}{l} (F_R)_x = \sum F_x \\ (F_R)_y = \sum F_y \end{array}$$

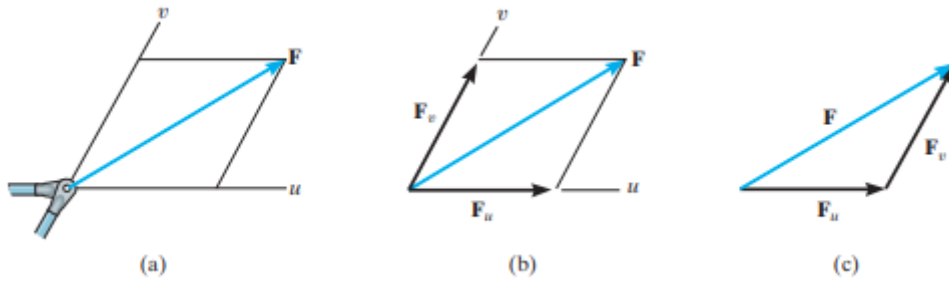


$F_R = \sqrt{(F_R)_x^2 + (F_R)_y^2}$	طويلة المحصلة
$\theta = \tan^{-1} \left \frac{(F_R)_y}{(F_R)_x} \right $	منحى المحصلة

5- تحليل قوة وفق منحنيين غير متعامدين :

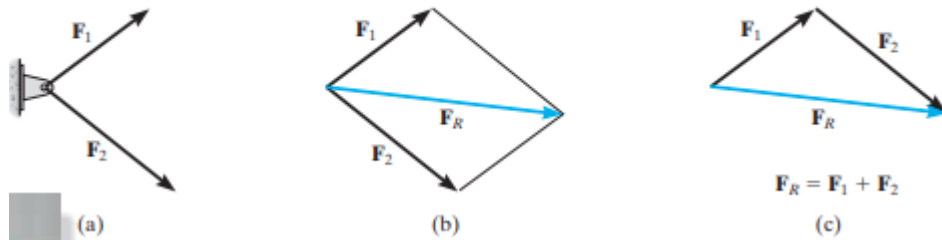
- نرسم من بداية القوة الأولى مستقيمين: الأول يوازي المنحى U ، والثاني يوازي المنحى V
- نرسم من نهاية القوة الثانية مستقيمين : الأول يوازي المنحى U، والثاني يوازي المنحى V

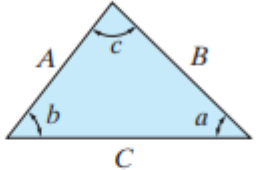
يتشكّل متوازي أضلاع ، نطبق قانون الجيب على متوازي الأضلاع من أجل حساب قيمة المركبتين F_u, F_v



6- محصلة قوتين غير متعامدتين :

- نرسم من بداية القوة الأولى F_u مستقيماً يوازي منحى القوة الثانية F_v .
- نرسم من نهاية القوة الثانية F_v مستقيماً يوازي منحى القوة الأولى F_u .
- نصل بداية القوتين مع نقطة التقاطع ، فنحصل على المحصلة F_R
- نستخرج مثلث القوى من متوازي الاضلاع السابق ونطبّق قانون التجيب على مثلث القوى من أجل حساب قيمة المحصلة

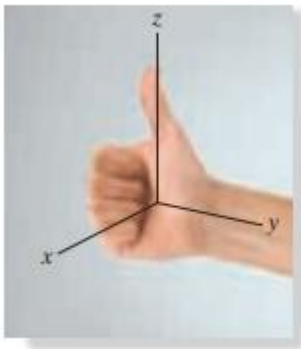


 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px auto; width: fit-content;"> <p>Cosine law: $C = \sqrt{A^2 + B^2 - 2AB \cos c}$ Sine law: $\frac{A}{\sin a} = \frac{B}{\sin b} = \frac{C}{\sin c}$</p> </div> <p>(c)</p>	<p>قانوني الجيب والتجيب:</p>
--	-------------------------------------

7- الأشعة الديكارتية

يستخدم التمثيل الديكارتية للأشعة من أجل حل المسائل في الفراغ ثلاثي الأبعاد .

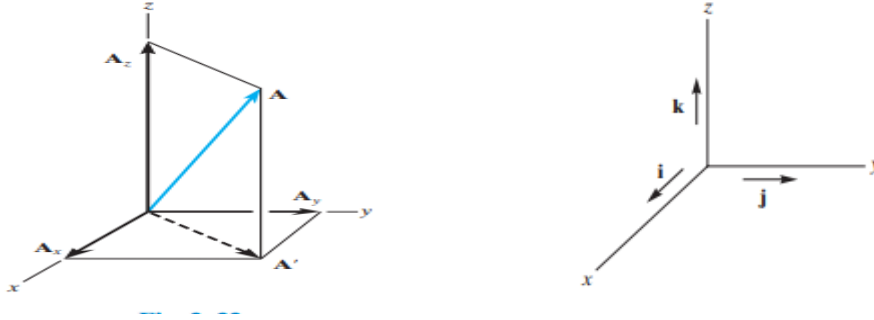
قاعدة اليد اليمنى : يشير أصبع الإبهام إلى الاتجاه الموجب للمحور Z، وتدور أصابع اليد اليمنى حول المحور Z من الاتجاه الموجب للمحور X إلى الاتجاه الموجب للمحور Y.



المركبات النظامية للشعاع :

يرمز للشعاع بشعاع فوق القوة، أو بخط، أو بحرف عريض .

يمكن للشعاع A أن يمتلك مركبة واحدة ، أو اثنتين ، أو ثلاث مركبات نظامية وفق الاتجاهات X, Y, Z . يمكننا تحليل الشعاع A وفق عمليتين متتاليتين لمتوازي الأضلاع :



أولا : يمكننا تحليل الشعاع A وفق مايلي :

$$A = \hat{A} + A_z$$

$$\hat{A} = A_x + A_y$$

أي أننا نستطيع كتابة الشعاع A وفق ثلاث مركبات نظامية :

$$A = A_x + A_y + A_z$$

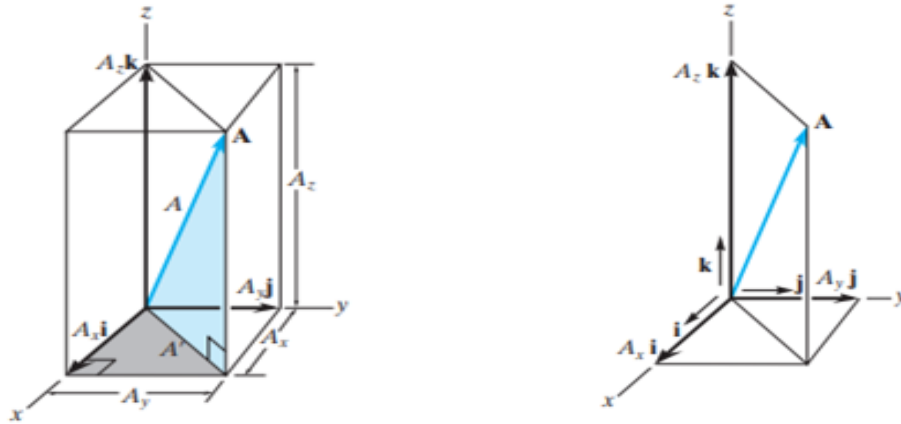
الأشعة الواحديّة: تستخدم الأشعة i, j, k لتحديد اتجاه المحاور X, Y, Z

تمثيل الشعاع الديكارتي: يمكننا كتابة الشعاع A كشعاع ديكارتي وفق الصيغة التالية :

$$A = A_x i + A_y j + A_z k$$

طويلة الشعاع الديكارتي :

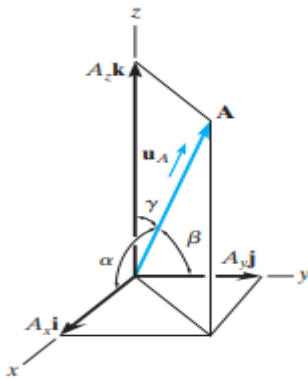
$$A = \sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}$$



منحى الشعاع الديكارتي :

نحدد مسقط الشعاع A على محاور الاحداثيات X,Y,Z

لدينا الزوايا التالية مع المحاور التي تسمى "تجيبات المنحى" :



$$\cos \alpha = \frac{A_x}{A}, \cos \beta = \frac{A_y}{A}, \cos \gamma = \frac{A_z}{A}$$

يمكننا الحصول على المنحى عن طريق كتابة شعاع الواحدة

$$\mathbf{U}_A = \frac{\mathbf{A}}{A} = \frac{A_x}{A} \cdot \mathbf{i} + \frac{A_y}{A} \mathbf{j} + \frac{A_z}{A} \mathbf{k}$$

$$A = \sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}$$

$$U_A = \cos\alpha \cdot \mathbf{i} + \cos\beta \cdot \mathbf{j} + \cos\gamma \cdot \mathbf{k}$$

$$\cos^2\alpha + \cos^2\beta + \cos^2\gamma = 1$$

الخلاصة : عندما يعطى طولاً واحداً زوايا المنحى للشعاع A ، يمكننا كتابة الشعاع كشعاع ديكارتي وفق الصيغة التالية :

$$\begin{aligned} A &= A \cdot U_A \\ &= A \cos\alpha \mathbf{i} + A \cos\beta \mathbf{j} + A \cos\gamma \mathbf{k} \\ &= A_x \cdot \mathbf{i} + A_y \cdot \mathbf{j} + A_z \cdot \mathbf{k} \end{aligned}$$

جمع وطرح الأشعة الديكارتية :

تعتبر عملية جمع وطرح الأشعة بسيطة عندما يتم التعبير عن الشعاع كصيغة ديكارتية ،
مثلاً من أجل الشعاعين :

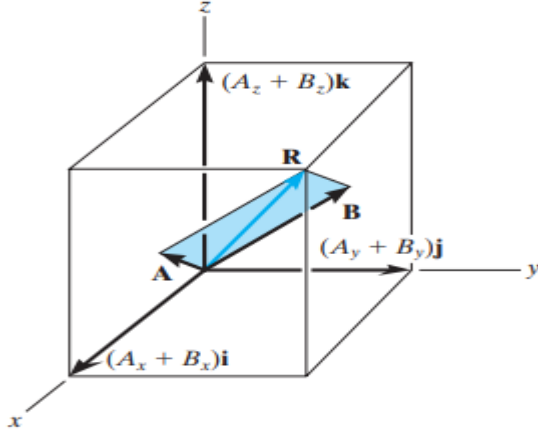
$$A = A_x \cdot \mathbf{i} + A_y \cdot \mathbf{j} + A_z \cdot \mathbf{k}$$

$$B = B_x \cdot \mathbf{i} + B_y \cdot \mathbf{j} + B_z \cdot \mathbf{k}$$

يكون شعاع المحصلة R عبارة عن شعاع يمثل الجمع الجبري للمركبات $A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K, L, M, N, O, P, Q, R, S, T, U, V, W, X, Y, Z$ الشعاعين A و B ، أي أن :

$$R = A + B = (A_x + B_x)\mathbf{i} + (A_y + B_y)\mathbf{j} + (A_z + B_z)\mathbf{k}$$

$$R = A - B = (A_x - B_x)\mathbf{i} + (A_y - B_y)\mathbf{j} + (A_z - B_z)\mathbf{k}$$



نظام القوى المتلاقية :

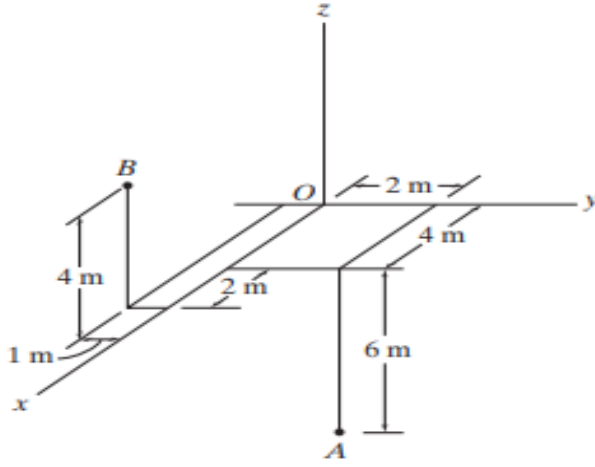
يمكن تعميم علاقة جمع الأشعة من أجل حساب محصلة مجموعة من القوى المتلاقية :

$$\mathbf{F}_R = \sum \mathbf{F} = \sum F_x \mathbf{i} + \sum F_y \mathbf{j} + \sum F_z \mathbf{k}$$

حيث أن $\sum F_x$ ، $\sum F_y$ ، $\sum F_z$ تمثل المجموع الجبري للمركبات وفق المحاور x, y, z أو مركبات الأشعة الواحدية i, j, k

8-أشعة الموقع

الاحداثيات X, Y, Z :



يمكن تمثيل النقاط في الفراغ عن طريق جملة احداثيات بالنسبة لمبدأ الاحداثيات O عن طريق قياسات متتالية وفق المحاور X, Y, Z، مثلا: يمكن الحصول على احداثيات النقطة A منطلقين من المبدأ O وقياس XA= +4 m على امتداد المحور X، و YA=+2m على امتداد المحور Y و ZA=-6m على امتداد المحور Z.

أي أننا نستطيع كتابة احداثيات النقطة A : $A(4,2,-6)$.

بنفس الطريقة يمكننا كتابة احداثيات النقطة B $B(6,-1,4)$

شعاع الموقع :

يعرّف شعاع الموقع r كشعاع ثابت يربط نقطة في الفراغ بنقطة ثانية ، مثلا إذا كان الشعاع r يمتد من المبدأ إلى النقطة $p(x, y, z)$ ، عندها نستطيع كتابة الشعاع r كشعاع ديكارتي وفق العلاقة :

$$r = x i + y j + z k$$

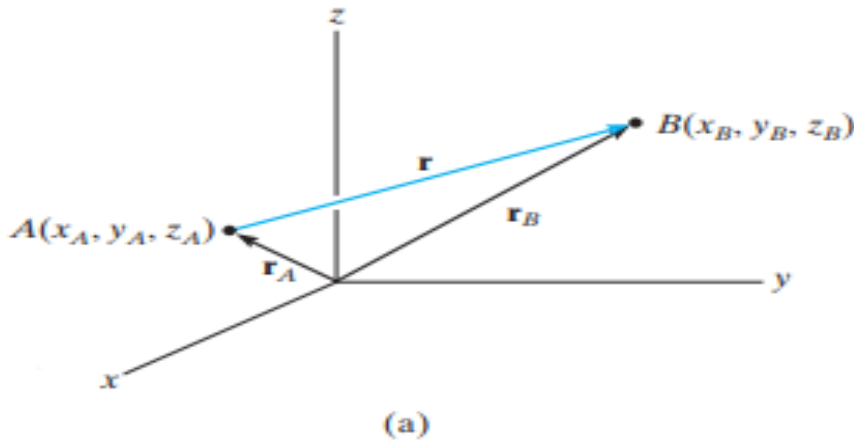
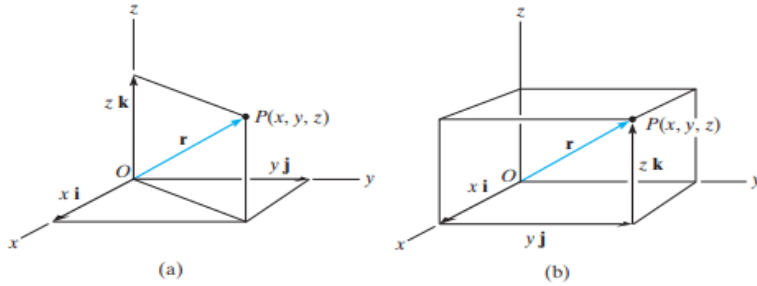
مع ملاحظة طريقة وضع الأشعة (بداية - نهاية) مبتدئين من المبدأ O متحركين بمسافة x وفق الاتجاه i ، وبعدها y باتجاه j وأخيرا z باتجاه k ، لكي نصل إلى النقطة $P(x,y,z)$.

في حالات كثيرة يتجه الشعاع من النقطة A إلى النقطة B

عن طريق وضع الأشعة (بداية -نهاية) لدينا العلاقة :

$$\mathbf{r}_A + \mathbf{r} = \mathbf{r}_B$$

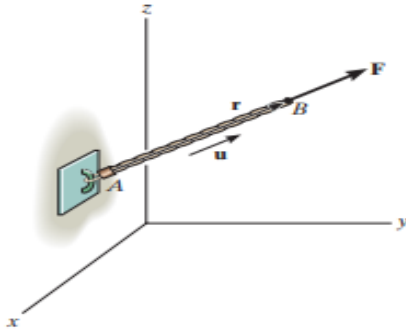
$$\mathbf{r} = \mathbf{r}_B - \mathbf{r}_A = (x_B - x_A)\mathbf{i} + (y_B - y_A)\mathbf{j} + (z_B - z_A)\mathbf{k}$$



شعاع القوة المتجه على استقامة خط :

في بعض الحالات يتم تمثيل القوة على خط تأثيرها المار بنقطتين ، مثل القوة F المتجهة على امتداد الحبل AB .

يمكننا تمثيل القوة F كشعاع ديكارتي يمتلك نفس اتجاه شعاع الموقع r و متجه من النقطة A إلى النقطة B .



$$\mathbf{U} = \frac{\mathbf{r}}{r} \text{ شعاع الواحدة}$$

$$\mathbf{F} = F \mathbf{u} = F \left(\frac{\mathbf{r}}{r} \right) = F \left(\frac{(x_B - x_A)\mathbf{i} + (y_B - y_A)\mathbf{j} + (z_B - z_A)\mathbf{k}}{\sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2 + (z_B - z_A)^2}} \right)$$