

## المحاضرة السادسة – ميكانيك النقطة المادية والجسم الصلب

د. نزار عبد الرحمن

### -Equilibrium of a Rigid Body في المستوي

a- شروط توازن الجسم الصلب .

b- مخطط الجسم الحر.

c- معادلات التوازن .

الشرطين اللازمين والكافيين من أجل توازن الجسم الصلب هما :

1- أن يكون المجموع الشعاعي لكافة القوى الخارجية المؤثرة على الجسم ، مساويا للصفر

2- أن يكون مجموع العزوم حول نقطة محددة مساويا للصفر.

$$\sum F = 0 \quad \text{أي أن :}$$

$$\sum M_o = 0$$

مراحل دراسة توازن الجسم الصلب :

أولاً : رسم مخطط الجسم الحر **Free-Body Diagrams**

نتخيّل الجسم حرّاً في الفراغ محرراً من كافة قيوده ونستبدل عن هذه القيود بالقوى وردود الأفعال المناسبة ، وفق قواعد رسم مخطط الجسم الحر المبينة في الجدول التالي .

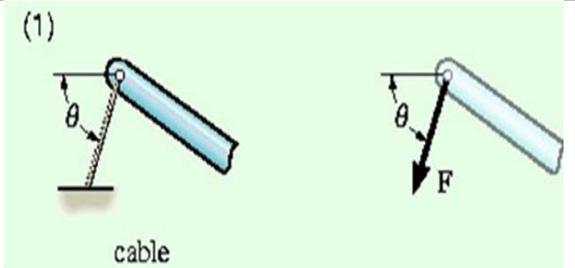
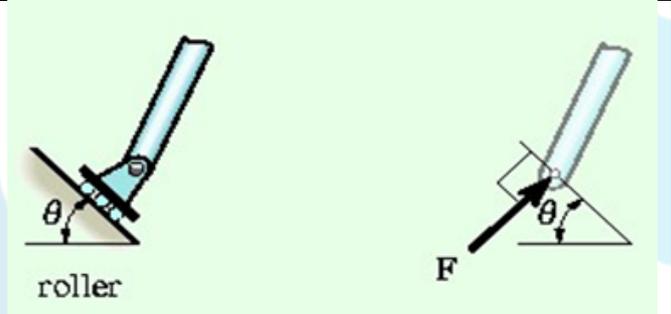
**القيود** : هو كل ما يمنع حركة الجسم في الفراغ ( كبل ، حبل ، سطح أو نقطة استناد ، مفصل ..... )

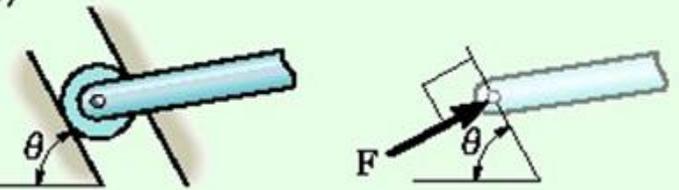
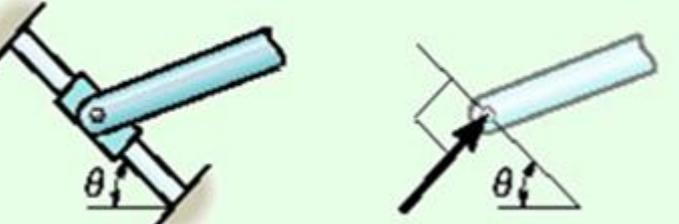
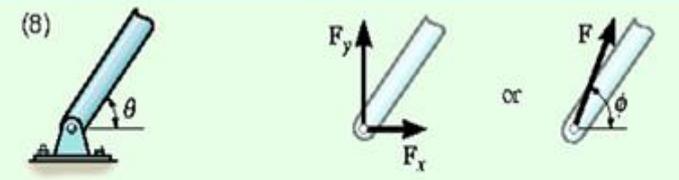
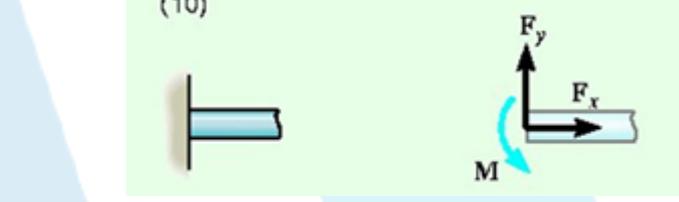
مراحل رسم مخطط الجسم الحر :

1. ارسم الاطار الخارجي للجسم.

2. تخيل الجسم حرًا في الفراغ محررا من كافة قيوده
3. مثل على المخطط كافة القوى الخارجية وعزوم المزدوجات ووزن الجسم .
4. استبدل عن القيود بالقوى وردود الأفعال المناسبة وفق قواعد رسم مخطط الجسم الحر
5. حدّد محاور الاحداثيات من أجل كتابة معادلات الاسقاط .
6. حدّد النقطة المراد حساب العزم حولها بحيث يلتقي فيها أكبر عدد من المجاهيل .

### قواعد رسم مخطط الجسم الحر:

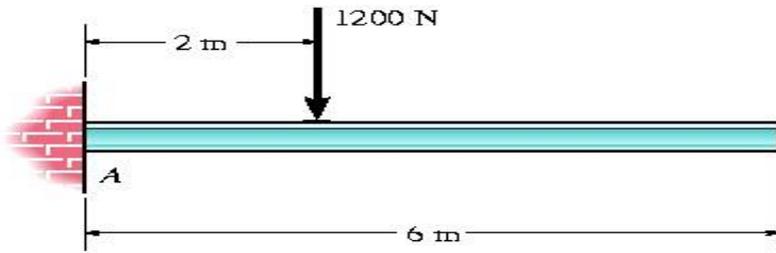
عدد المجاهيل	نوع الاستناد ورسم المخطط
كبل أو حبل : رد فعل وحيد باتجاه الكبل أو الحبل .	 <p>(1) cable</p>
وصلة مفصلية قصيرة مهملة الكتلة : رد فعل وحيد باتجاه الوصلة.	 <p>weightless link</p>
مفصل متحرك (كرات) : رد فعل وحيد عمودي على سطح الاستناد .	 <p>roller</p>

<p>مفصل متحرك (عجلة) : رد فعل وحيد عمودي على سطح الاستناد .</p>	<p>4)</p> 
<p>مفصل متحرك (ذراع متأرجح) : رد فعل وحيد عمودي على سطح الاستناد .</p>	<p>(5)</p>  <p>rocker</p>
<p>الاستناد على دليل أملس مع قابلية الدوران : رد فعل وحيد عمودي على سطح الاستناد .</p>	
<p>وصلة مفصلية : مركبتين لرد الفعل وفق الاتجاهين الأفقي والعمودي .</p>	<p>(8)</p>  <p>smooth pin or hinge</p>
<p>الاستناد على دليل أملس بدون دوران : رد فعل عمودي على الدليل وعزم مزدوجة</p>	<p>(9)</p> 
<p>التثبيت التام ( وثاقة) : مركبتين لرد الفعل تمنعان الجسم من الحركة ، وفق الاتجاهين الأفقي والعمودي ، وعزم مزدوجة تمنع دوران العتبة</p>	<p>(10)</p> 

إذا كان القيد يمنع انتقال الجسم وفق اتجاه معين ، عندها يوجد رد فعل للقيد ، نفرضه عكس الاتجاه الذي يمنع فيه القيد الجسم من الحركة .

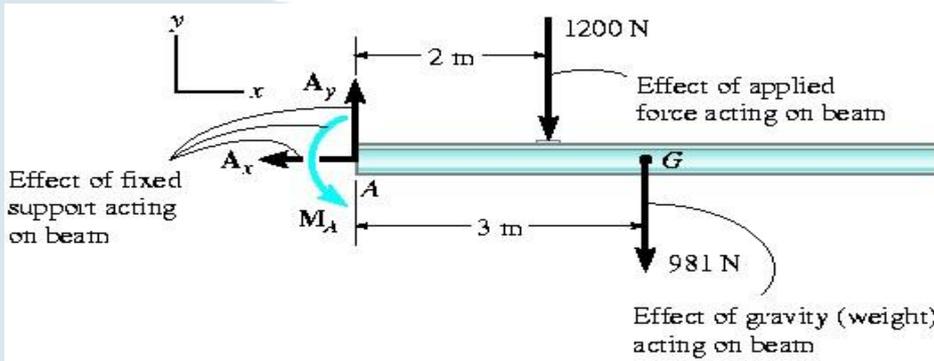
إذا كان القيد يمنع الجسم من الدوران ، عندها يوجد عزم مزدوجة تؤثر على الجسم ونفرض جهة دورانها بعكس الاتجاه الذي يمنع في القيد الجسم من الدوران .

**مثال 1:** ارسم مخطط الجسم الحر للعتبة المبينة . كتلة العتبة 100kg .



(a)

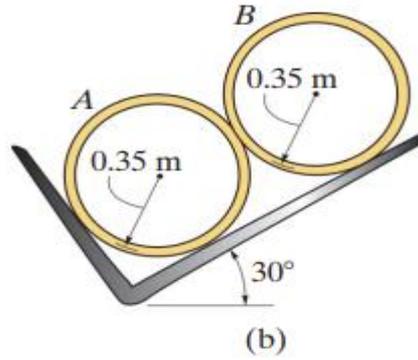
الحل : Free-Body Diagram :



(b)

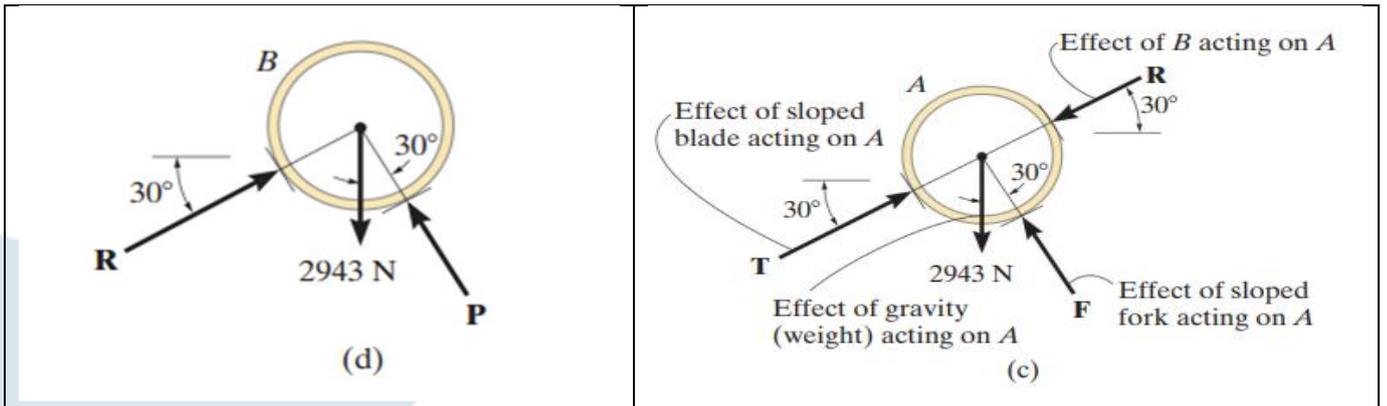
القيد عند A تثبيت تام : لدينا مركبتين لرد الفعل وفق : X-Y ، تمنعان حركة الانتقال للعارضة وفق المستويين الأفقي والعمودي  $A_x, A_y$  . وعزم مزدوجة  $M_A$  يمنع العارضة من الدوران .

**مثال 2:** انبوبين لنقل النفط على شكل اسطوانة ذات سطوح ملساء ، يستندان على شوكة رافعة ، كتلة كل انبوب 300 كيلو غرام ، ارسم مخطط الجسم الحر لكل انبوب ، وللأنبوبين معاً .



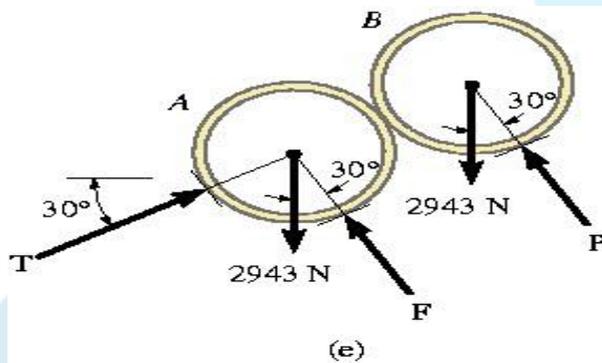
(a)

**الحل:** وزن كل انبوب  $W = 300(9.81) = 2943\text{N}$  ، لدينا ثلاث قوى  $T, R, F$  تكون عمودية على المماس عند سطوح الاستناد .



مخطط الجسم الحر للأنبوب B

مخطط الجسم الحر للأنبوب A



مخطط الجسم الحر لكلا الأنبوبين

## ثانيا : كتابة معادلات التوازن

### الشكل الأول لمعادلات التوازن

$$\sum F_x = 0 \text{ مجموع مرگبات القوى على المحور X يساوي الصفر}$$

$$\sum F_y = 0 \text{ مجموع مرگبات القوى على المحور Y يساوي الصفر}$$

$$\sum M_O = 0 \text{ مجموع العزوم حول نقطة اختيارية يساوي الصفر.}$$

**الشكل الثاني لمعادلات التوازن:** عند تطبيق هذا الشكل يجب أن يكون المستقيم الواصل بين النقطتين A و

B غير متعامد مع المحور a

$$\sum F_a = 0 \quad (1)$$

$$\sum M_A = 0 \quad (2)$$

$$\sum M_B = 0 \quad (3)$$

### الشكل الثالث لمعادلات التوازن (معادلات العزوم الثلاث):

$$\sum M_A = 0$$

$$\sum M_B = 0$$

$$\sum M_C = 0$$

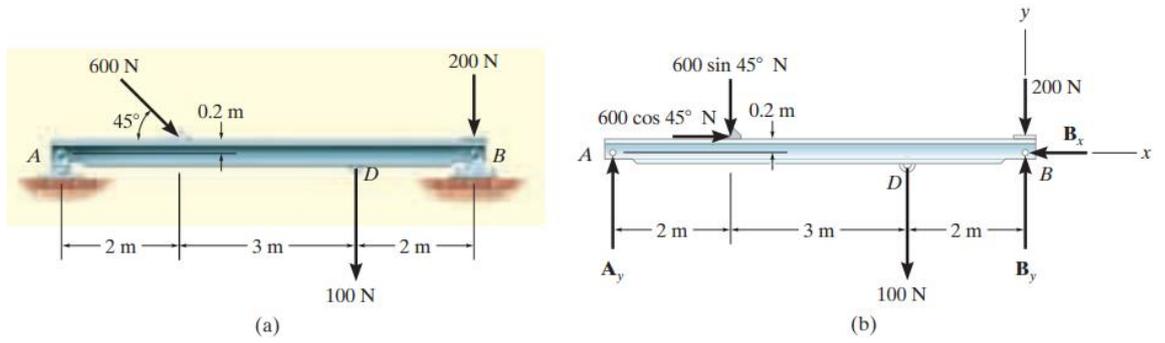
عند تطبيق هذا الشكل يجب أن لاتقع النقاط A,B,C على استقامة واحدة.

- نحدد محاور الاسقاط بحيث يكون أحد المحاور متعامدا مع إحدى القوى المجهولة .

- نحدد النقطة التي يتم حساب العزم عندها بحيث يلتقي عندها أكبر عدد من المجاهيل .

بشكل عام نفرض اتجاه القوى المجهولة ، إذا نتج لدينا بعد حل المعادلات وحساب المجاهيل أن إشارة إحدى القوى سالبة فهذا يعني أن الاتجاه الصحيح لهذه القوة عكس الاتجاه الصحيح .

**مسألة 3 :** احسب المركبات الأفقية والعمودية لردود الأفعال للعتبة المحملة كما في الشكل ، بإهمال وزن العتبة .



**مخطط الجسم الحر:** يوجد مفصل متحرك عند A عبارة عن ذراع متأرجح (رد فعل وحيد عمودي على سطح الاستناد)، ووصلة مفصلية عند B (مركبتين لرد الفعل وفق المحورين X-Y) الشكل (b) .

**معادلات التوازن:**

$$F_x = 0, \quad 600 \cos 45^\circ - B_x = 0 \quad (1)$$

$$B_x = 424 \text{ N}$$

$$\sum M_B = 0;$$

$$100 \text{ N}(2 \text{ m}) + (600 \sin 45^\circ \text{ N})(5 \text{ m}) - (600 \cos 45^\circ \text{ N})(0.2 \text{ m}) - A_y(7 \text{ m}) = 0 \quad \boxed{2}$$

$$A_y = 319 \text{ N}$$

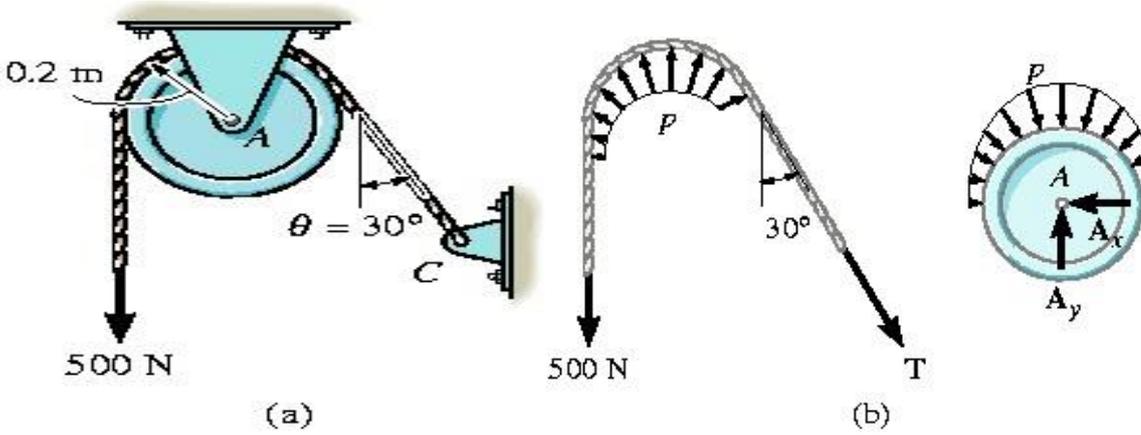
$$+\uparrow \sum F_y = 0;$$

$$319 \text{ N} - 600 \sin 45^\circ \text{ N} - 100 \text{ N} - 200 \text{ N} + B_y = 0 \quad \boxed{3}$$

$$B_y = 405 \text{ N}$$

يمكن كتابة معادلة إضافية للعزم حول النقطة A للتأكد من الأجوبة .

مسألة 4: حبل معرض لقوة 500N ويلتف حول بكرة بدون احتكاك. احسب قوة الشد في الحبل والمركبات الأفقية والعمودية لرد الفعل عند المفصل A.



$$+ \rightarrow \sum F_x = 0;$$

$$- A_x + 500 \sin 30^\circ N = 0$$

$$A_x = 250 N$$

$$+ \uparrow \sum F_y = 0;$$

$$A_y - 500 N - 500 \cos 30^\circ N = 0$$

$$A_y = 933 N$$

