

الشغل والقدرة

الشغل والقدرة Travail et puissance

ملخص الدرس

I - شغل قوة ثابتة مطبقة على جسم صلب في حركة إزاحة.

1 - تعريف :

نعتبر النقطة M من الجسم S ، تخضع لقوة ثابتة \vec{F} .

عند انتقالها من الموضع A إلى الموضع B في حركة مستقيمة نقول أن القوة \vec{F} تنجز

شغلا نرمز له ب:

$$\alpha = (\vec{F}, \overline{AB}) : \text{ بحيث أن } \boxed{W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) = \vec{F} \cdot \overline{AB} = F \ell \cos \alpha}$$

$\ell = AB$ و \overline{AB} متجهة الانتقال و

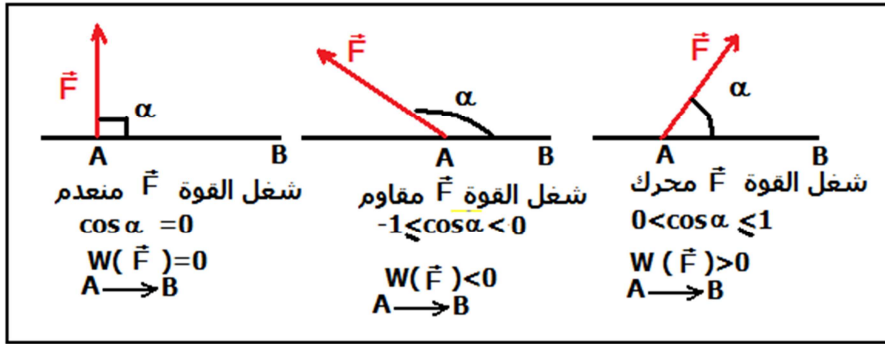
وحدة الشغل في النظام العالمي للوحدات هي : الجول (J)

يمكن كذلك التعبير عن شغل قوة ثابتة بواسطة إحداثيتي متجهة القوة \vec{F} و متجهة الانتقال \overline{AB} في معلم ديكارتي (O, \vec{i}, \vec{j})

$$\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} \quad \text{و} \quad \overline{AB} = (x_B - x_A) \vec{i} + (y_B - y_A) \vec{j} \quad \text{أي أن}$$

$$\boxed{W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) = F_x (x_B - x_A) + F_y (y_B - y_A)}$$

2 - الشغل المحرك والشغل المقاوم



II - شغل قوة ثابتة مموضوعة مطبقة على جسم صلب في إزاحة منحنية .

1 - الشغل الجزئي :

نعتبر نقطة M من جسم صلب S كنقطة تأثير قوة ثابتة \vec{F} . الجسم S في إزاحة منحنية . مسار النقطة M منحنيا . ما هو تعبير شغل القوة \vec{F} في هذه الحالة ؟

* نقسم المسار إلى أجزاء لا متناهية في الصغر .

يمكن اعتبار هذه الأجزاء مستقيمة . $\overline{MM_1}, \overline{M_1M_2}, \overline{M_2M_3}, \dots, \overline{M_{i-1}M_i}$

بما هي لامتناهية في الصغر يمكن تعريف متجهة الانتقال الجزئي ب $\delta \vec{\ell}_i$ بحيث أن $\delta \vec{\ell}_i = \overline{MM_i}$

ونعبر عن الشغل الجزئي الذي تنجزه القوة \vec{F} خلال الانتقال الجزئي بالعلاقة التالية : $\boxed{\delta W_i = \vec{F} \cdot \delta \vec{\ell}_i}$

2 - شغل وزن الجسم

يمثل الشكل جانبه مسار مركز كرة أرسلت من طرف لاعب انطلاقا من

النقطة A

أوجد تعبير شغل وزن الجسم عند انتقال الكرة من A إلى B ، ثم من

B إلى C ،

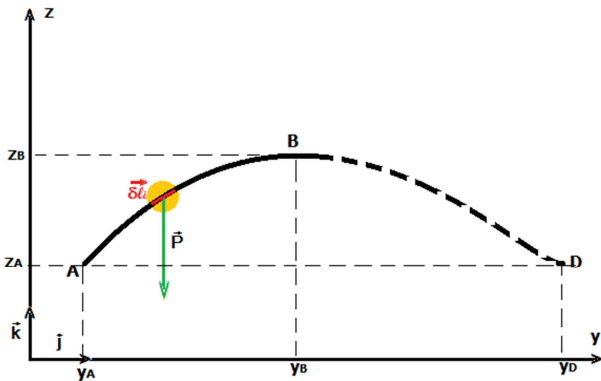
نعطي $g = 10 \text{ N/kg}$ و $z_B - z_A = h$

القوة (G, \vec{P}) ثابتة ، فإن الشغل الذي تنجزه عند انتقال الجسم

من A نحو B هو مجموع الأشغال الجزئية بين هاتين النقطتين .

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{P}) = \delta W_1 + \delta W_2 + \dots + \delta W_n$$

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{P}) = \vec{P} \cdot \delta \vec{\ell}_1 + \vec{P} \cdot \delta \vec{\ell}_2 + \dots + \vec{P} \cdot \delta \vec{\ell}_n$$



الشغل والقدرة

وبالتالي : $\sum \delta \vec{\ell}_i = \overline{AB}$ ونعلم أن $W(\vec{P}) = \vec{P} \cdot \sum \delta \vec{\ell}_i$
A→B

$$W(\vec{F}) = \vec{P} \cdot \overline{AB}$$

M→M'

يساوي شغل قوة ثابتة مطبقة على جسم صلب في إزاحة منحنية الجداء السلمي لمتجهة القوة ومتجهة انتقال نقطة تأثيرها

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{P}) = \vec{P} \cdot \overline{AB}$$

في المعلم الديكارتي (O, \vec{j} , \vec{k}) لدينا $\vec{P} = -mg\vec{k}$ و

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{P}) = -mg(z_B - z_A) \quad \text{أي أن } \overline{AB} = (y_B - y_A)\vec{i} + (z_B - z_A)\vec{j}$$

لا يرتبط شغل وزن الجسم إلا بالأنسوب z_A الموضع البدئي ، وبالأنسوب z_B الموضع النهائي لمركز قصور الجسم ، أي لا يتعلق بالمسار المتبع

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{P}) = -mg(z_B - z_A) = -mgh \quad z_B > z_A$$

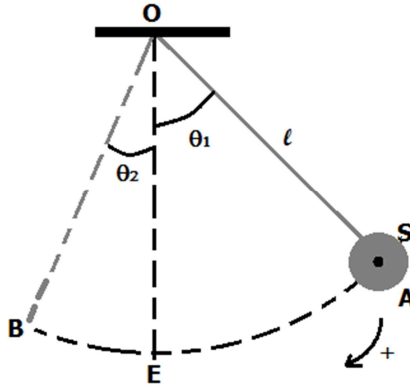
في حالة أن وزن الجسم قوة مقاومة

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{P}) = \vec{P} \cdot \overline{BD}$$

$$W_{B \rightarrow D}(\vec{P}) = -mg(z_D - z_B) = mgh \quad z_D < z_B$$

في حالة وزن الجسم قوة محرّكة

بصفة عامة : فإن شغل وزن الجسم لا يتعلق إلا بالارتفاع h الذي قطعه الجسم وإشارة الشغل تتعلق بطبيعته هل مقاوم أم محرّك



$$W_{A \rightarrow B}(\vec{P}) = \pm mgh$$

تمرين التطبيقي 3

تعلق بأحد طرفي خيط طوله $\ell = 0,5m$ ، كرة (S) كتلتها

$M = 0,3kg$ ونثبت الطرف الآخر بحامل أفقي ثابت (أنظر الشكل)

نزيح المجموعة عن موضع توازنها ونطلقها بدون سرعة بدئية لتصل الكرة إلى الموضع B ، نمعلم موضعي الانطلاق والوصول بالزاويتين θ_1 و θ_2 بالنسبة لموضع التوازن E .

$$\theta_2 = (\overline{OB}, \overline{OE}) = 30^\circ \quad \text{و} \quad \theta_1 = (\overline{OE}, \overline{OA}) = 45^\circ$$

نعطي

أجرد القوى المطبقة على الكرة ومثلها على الشكل بدون سلم

أحسب شغل وزن الجسم عند انتقاله من A إلى E ، ثم عند انتقاله من E إلى B وحدد في كل حالة طبيعة هذا الشغل .

3 - شغل مجموعة من القوى مطبقة على جسم في حالة إزاحة مستقيمة

نعتبر جسما صلبا S في إزاحة مستقيمة ، يوجد تحت تأثير مجموعة من القوى ثابتة

$\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ حيث تنجز شغلا من A إلى B

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n) = \vec{F}_1 \cdot \overline{AB} + \vec{F}_2 \cdot \overline{AB} + \dots + \vec{F}_n \cdot \overline{AB}$$

$$W\left(\sum_{i=1}^{i=n} \vec{F}_i\right) = \overline{AB} \cdot \sum_{i=1}^{i=n} \vec{F}_i \quad \sum_{i=1}^{i=n} \vec{F}_i = \vec{F}$$

$$W\left(\sum_{i=1}^{i=n} \vec{F}_i\right) = \vec{F} \cdot \overline{AB}$$

$\delta x \rightarrow 0$

. $\vec{F} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n$ هي مجموع متجهات القوى المطبقة على الجسم S .

III - قدرة قوة \vec{F}

القدرة هي مقدار فيزيائي يربط بين الشغل والمدة الزمنية المستغرقة لإنجازه.

3 - 1 القدرة المتوسطة

$$P_m(\vec{F}) = \frac{W(\vec{F})}{\Delta t}$$

وحدة القدرة في النظام العالمي للوحدات هي الواط ورمزها W .

3 - 2 القدرة اللحظية لقوة مطبقة على جسم صلب في إزاحة .

الشغل والقدرة

$$\mathcal{P}_t(\vec{F}) = \frac{\vec{F} \cdot \delta \vec{l}}{\delta t} = \vec{F} \cdot \frac{\delta \vec{l}}{\delta t} = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

وحدات أخرى للقدرة .

* الجول في الثانية . من الصيغة السابقة للقدرة $\mathcal{P}_t(\vec{F}) = \frac{\delta W(\vec{F})}{\delta t}$ يمكن أن نعبّر عن وحدة القدرة ب $J s^{-1}$

$$1W = 1J/s *$$

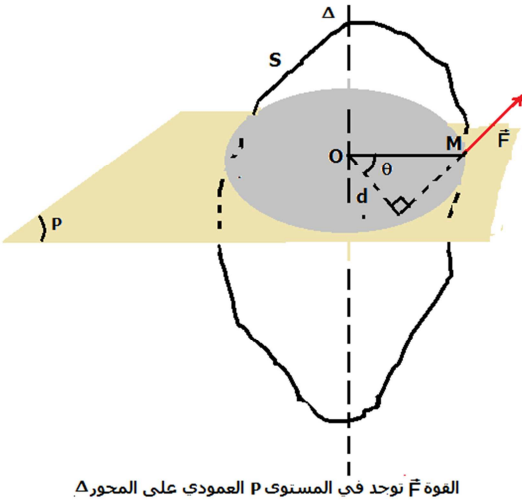
* مضاعفات الواط : $1KW = 10^3 W, 1MW = 10^6 W, 1GW = 10^9 W$

* الحصان - البخاري (ch) $1ch = 736W$

6 - 3 شغل قوة قدرتها ثابتة .

نعبر عن الشغل الجزئي لقوة قدرتها ثابتة بالعلاقة التالية : $\delta W = \mathcal{P} \cdot \delta t$ ويكون الشغل الكلي خلال مدة زمنية t مجموع الأشغال الجزئية :

$$W(\vec{F}) = \mathcal{P} \cdot \Delta t$$



القوة \vec{F} توحد في المستوى P العمودي على المحور Δ

IV - شغل قوة عزمها ثابت مطبقة على جسم صلب في دوران حول محور ثابت

1 - تذكير بعزم قوة \vec{F}

صيغة عزم القوة \vec{F} بالنسبة لمحور الدوران (Δ) متعامد مع خط تأثيرها هي :

$$\mathcal{M}_\Delta(\vec{F}) = \pm F \cdot d$$

F : شدة القوة

d : المسافة الفاصلة بين خط تأثيرها والمحور (Δ) .

يتم اختيار منحى اعتباطيا موجبا للدوران .

2 - الشغل الجزئي

عندما يدور الجسم بزواوية صغيرة $\delta \theta$ ، تقطع نقطة تأثير القوة \vec{F} قوسا صغيرا $\delta \vec{l}$ يمكن اعتباره مستقيما ونعبر عنه بالمتجهة $\delta \vec{l}$.

باعتبار أن متجهة القوة \vec{F} تقريبا ثابتة نعبر عن الشغل الجزئي δW بالعلاقة التالية :

$$\delta W = \vec{F} \cdot \delta \vec{l}$$

$$\delta W = F \cdot \delta l \cdot \cos \alpha$$

$$\delta W = F \cdot R \cdot \cos \alpha \cdot \delta \theta$$

وحسب الشكل لدينا $d = R \cos \theta$ وكذلك $\mathcal{M}_\Delta(\vec{F}) = F \cdot d$ أي أن

$$\delta W = \mathcal{M}_\Delta(\vec{F}) \cdot \delta \theta$$

3 - شغل قوة ذات عزم ثابت

عند دوران الجسم الصلب بزواوية معينة $\Delta \theta$ ، يكون الشغل الذي تنجزه القوة \vec{F} ذات العزم

الثابت بالنسبة لمحور الدوران ، مساويا لمجموع الأشغال الجزئية :

$$W(\vec{F}) = \sum \delta W \quad \text{أي أن} \quad W(\vec{F}) = \sum \mathcal{M}_\Delta(\vec{F}) \cdot \delta \theta$$

وبما أن العزم ثابت $\mathcal{M}_\Delta(\vec{F}) = \text{const}$

ولدينا $\sum \delta \theta = \Delta \theta$ وبالتالي فإن :

$$W(\vec{F}) = \mathcal{M}_\Delta(\vec{F}) \cdot \Delta \theta$$

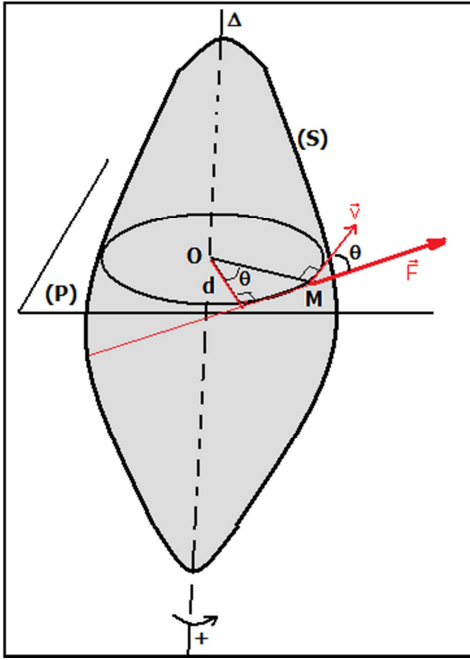
وحدة الشغل دائما هي الجول ويمكن كذلك أن يكون الشغل محرك أو مقاوم حسب إشارتي العزم وزاوية الدوران .

4 - القدرة اللحظية لقوة ذات عزم ثابت مطبقة على جسم صلب في دوران حول محور ثابت .

نعبر جسما صلبا في دوران حول محور ثابت بسرعة زاوية ω

تحت تأثير قوة \vec{F} متعامدة مع محور الدوران .

الشغل والقدرة



تتحرك النقطة M وفق مسار دائري مركزه O وشعاعه OM .
القدرة اللحظية للقوة هي : $P = \vec{F} \cdot \vec{v} = F \cdot v \cdot \cos \alpha$ وبما أن $v = OM \cdot \omega$ فإن $P = F \cdot OM \cdot \omega \cdot \cos \theta$ وحسب الشكل جانبه لدينا
وبالتالي : $M_{\Delta}(\vec{F}) = F \cdot OM \cdot \cos \theta$ و $P = M_{\Delta}(\vec{F}) \cdot \omega$

5 - شغل مزدوجة عزمها ثابت تذكير بعزم مزدوجة قوتين بالنسبة لمحور الدوران

$$M_{\Delta}(\vec{F}_1, \vec{F}_2) = \pm F \cdot d$$

F الشدة المشتركة للقوتين $F_1 = F_2 = F$
d المسافة الفاصلة بين خطي تأثيرهما

تعريف عام بالمزدوجة :

المزدوجة مجموعة قوى مستوائية بحيث :

- يكون مجموع متجهاتها منعدما ؛
- يميزها عزم ثابت بالنسبة لأي محور دوران عمودي على مستواها .

6 - شغل مزدوجة ذات عزم ثابت :

$$W = M_{\Delta} \cdot \Delta\theta$$