

الاسم واللقب		الفوج
الاسم واللقب		

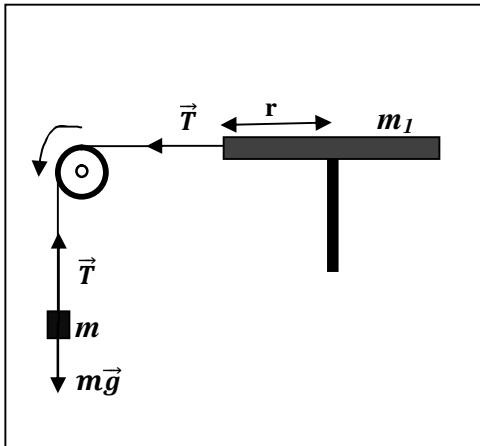
تاريخ إجراء التجربة : التوقيت:

التسارع الزاوي وعزم العطالة

I. الهدف:

1. التحقق من تطبيق قانون نيوتن بالنسبة للحركة الدورانية.
2. تحديد تجريبيًا زاوية الدوران و التسارع الزاوي بدلالة الزمن
3. تحديد تجريبيًا عزم عطالة قرص.

II. الدراسة النظرية:



نأخذ خيط عديم الإمتطاط ومهمل الكتلة، نلفه عدة مرات على محز قرص كتلته m_1 و نصف قطره r ثم نصله بالكتلة m مروراً بمحزبكرة صغيرة مهملة الكتلة كما هو موضح في الشكل المقابل. عند نزول الكتلة m يدور القرص حيث تكون الحركة متسارعة بانتظام باعتبار أن الكتلة هي المسؤولة عن تحريكه وفق الإتجاه المبين على الشكل المقابل. تعطى العلاقة بين العزم الحركي \vec{L} والعزم \vec{M} للقوى الخارجية المؤثرة على القرص الذي يدور بسرعة زاوية ω وعزم عطالته J بالنسبة للمحور العطالي الرئيسي (محور الدوران) كما يلي:

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{M} = \frac{d\vec{L}}{dt} \\ \vec{L} = J\vec{\omega} \end{array} \right\} \Rightarrow \vec{M} = J \frac{d\vec{\omega}}{dt} \dots\dots\dots (1)$$

في هذه التجربة يكون الشعاع $\vec{\omega}$ موازياً للمحور العطالي الرئيسي (محور الدوران) و بالتالي يكون للشعاع \vec{L} مركبة واحدة $L=L_z$ حيث يمكن كتابة العلاقة (1) كما يلي:

$$M = J \frac{d\omega}{dt} = J\alpha \dots\dots\dots (2)$$

حيث α هو التسارع الزاوي . من جهة أخرى يكتب العزم \vec{M} للقوى الخارجية المؤثرة على القرص كما يلي:

$$\vec{M} = \vec{r} \wedge \vec{T} \Rightarrow \|\vec{M}\| = \|\vec{r} \wedge \vec{T}\| \Rightarrow M = Tr \sin(\theta) \dots\dots\dots (3)$$

حيث θ الزاوية المحصورة بين نصف قطره \vec{r} وتوتر الخيط \vec{T} . في هذه التجربة يكون \vec{r} و \vec{T} متعامدين ومنه يكون لدينا ما يلي :

$$M = Tr = J\alpha \Rightarrow \alpha = \frac{Tr}{J} = \frac{Tr}{\left(\frac{m_1 r^2}{2}\right)} = \frac{2T}{m_1 r} \dots\dots\dots (4)$$

بتطبيق القانون الثاني لنيوتن على الكتلة m نحصل على ما يلي:

$$\sum \vec{F}_{ext} = m\vec{\gamma} \Rightarrow mg - T = m\gamma = m r \alpha \dots\dots\dots (5)$$

بتعويض عبارة التسارع الزاوي $\alpha = \frac{2T}{m_1 r}$ الموجودة في العلاقة (4) في العلاقة (5) نحصل على عبارة التوتر كما يلي:

$$T = \frac{m}{1 + \frac{m}{m_1}} g \dots \dots \dots (6)$$

إذا اعتبرنا أن: $m_1 \gg m$ يمكن كتابة العبارة (6) كما يلي :

$$T = mg \dots \dots \dots (7)$$

بتعويض علاقة T الأخيرة في العلاقة $\alpha = \frac{Tr}{J}$ الموجودة في العلاقة (4) نحصل على :

$$\alpha = \frac{mgr}{J} \dots \dots \dots (8)$$

نلاحظ من العلاقة (8) بأن التسارع الزاوي α ثابت فالحركة تكون متسارعة بانتظام وبالتكامل و من أجل الشرط الابتدائي ($\omega(0) = 0$) نحصل على عبارة السرعة الزاوية كما يلي:

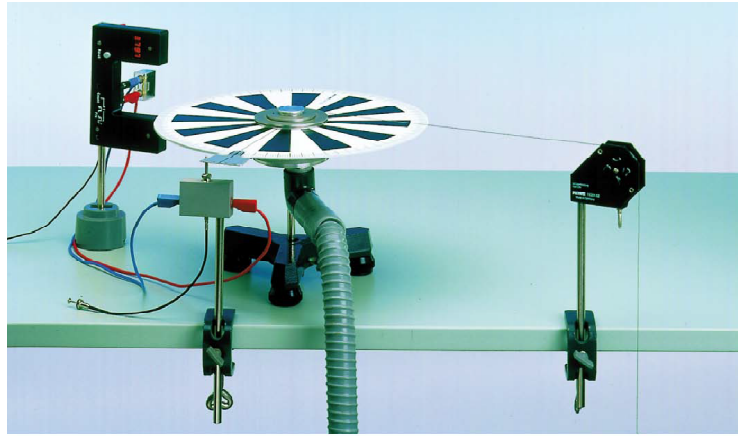
$$\omega(t) = \alpha t \dots \dots \dots (9)$$

وبالتكامل نحصل على عبارة زاوية الدوران :

$$\varphi(t) = \frac{1}{2} \alpha t^2 \dots \dots \dots (10)$$

III. الدراسة التجريبية:

1. نحقق التركيبة الموضحة في الشكل التالي:



2. نقيس زاوية الدوران φ و تجمع النتائج المحتصل عليها في الجدول التالي على شكل أعداد بثلاثة أرقام بعد الفاصلة مع العلم:

$$m_1 = 990g, m = 10g, g = 9.81m/s^2, r = 15mm, \Delta\varphi = 1^\circ, \Delta t = 1ms$$

φ (°)						
φ (rd)						
t_1 (s)						
t_2 (s)						
t_3 (s)						
$t = t_{moy}$ (s)						
t^2 (s ²)						
α (rd/s ²)						
$\Delta\varphi$ (rd)						
Δt^2 (s ²)						

