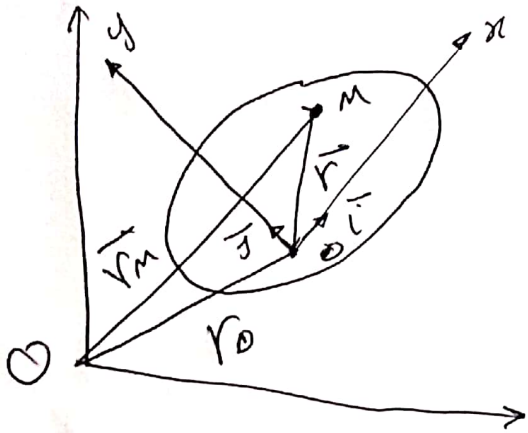


7

الناتج في الحركة المستوية



من علاقة السرعة للجميع \vec{v}_M

$$\vec{v}_M = \vec{v}_O + \vec{v}_{M/O}$$

نشتد العلاقة

$$\vec{a}_M = \vec{a}_O + \frac{d\vec{v}_{M/O}}{dt}$$

صية: \vec{a}_O - ناتج التسارع المختار

صية: $\vec{a}_M = \vec{a}_O + \frac{d\vec{v}_{M/O}}{dt} = \frac{d(\vec{\omega} \wedge \vec{r})}{dt}$

$$\frac{d(\vec{\omega} \wedge \vec{r})}{dt} = \vec{\delta} \wedge \vec{r} + \vec{\omega} \wedge \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{\delta} \wedge \vec{r} + \vec{\omega} \wedge (\vec{\omega} \wedge \vec{r})$$

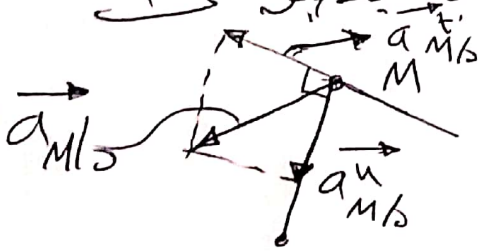
$$= \vec{\delta} \wedge \vec{r} + \vec{\omega} \wedge \vec{v}_{M/O} = \vec{a}_{M/O}^t + \vec{a}_{M/O}^n = \vec{a}_{M/O}$$

صية: $\vec{a}_{M/O}^t$ - ناتج التسارع الجانبي M بالنسبة لـ O المحاسبي

$\vec{a}_{M/O}^t \perp \vec{OM}$ ، $|\vec{a}_{M/O}^t| = \delta \cdot \overline{OM}$

$\vec{a}_{M/O}^n$: $\omega^2 \cdot \rho = \frac{v^2}{\rho}$ ، $\rho = \overline{OM}$ ، ρ عبارة عن صفة ينطبق على 1

OM ينطبق على M الى O دورياً



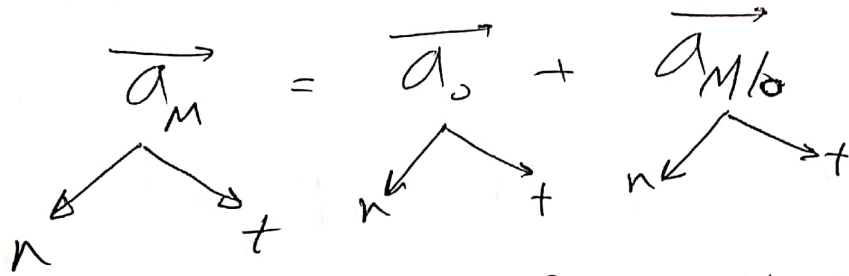
$$|\vec{a}_{M/O}| = \sqrt{(\delta \cdot \rho)^2 + (\omega^2 \cdot \rho)^2} = \rho \sqrt{\delta^2 + \omega^4}$$

بالنسبة:

$$\vec{a}_M = \vec{a}_O + \vec{a}_{M/O}$$

(8)

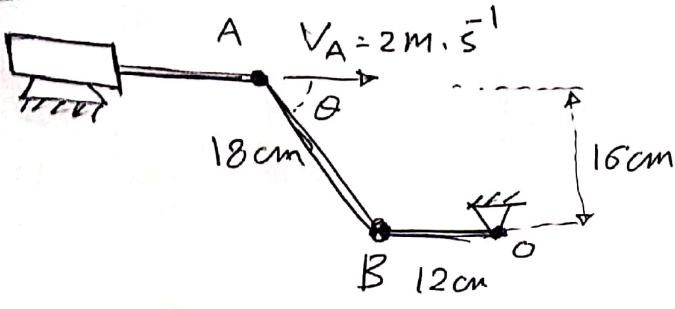
هذه العلاقة عامة تقوم بإظهار
على المحور x و y فنحصل على معادلتين لذلك
يجب ان لا يزيد عدد الجاهل عن اثنين فقط

$$\vec{a}_M = \vec{a}_0 + \vec{a}_{M/0}$$


بشكل عام هناك ستة متغيرات وكل متبة يعين
على حال معرفة متناه و قيمته.

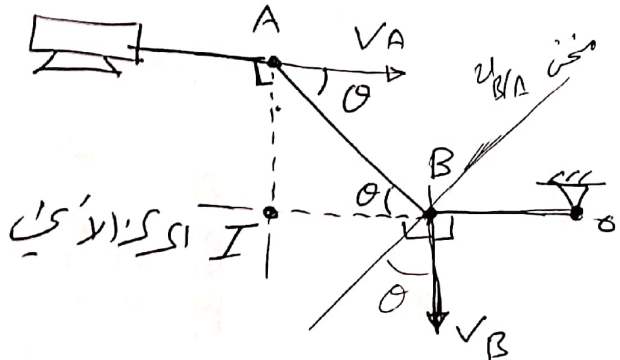
اثناء ايجاد تابع أي شيء عن الحركة المستوية
تقوم بتحديد متغيرين وقيمتهم هذه المتغيرات ويجب
ان لا يزيد عدد الجاهل عن اثنين

9



ليتحرك ذراعنا بحسب الاصلونه
 المبرود ليكيه حركة استجابيه
 بسرعه ثابتة $V_A = 2 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$
 في الاتجاه الموضح عند العمل.

- 1- حدد المركز اللابئي لسرع للذراع AB والسرعة الزاويه ω_{AB} واستناداً اليه.
- 2- حساب السرعه الزاويه والتسارع الزاويه للذراع OB.

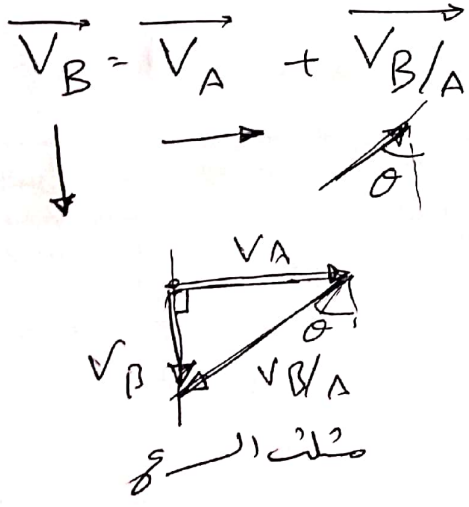


- 1- مثنى A معلوم ومثنى B معلوم
 $AI = 0.16 \text{ m}$
 $\omega_{AB} = \frac{V_A}{AI} = 12.5 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$
- 2- طريقه اخرى (استناداً على المركز اللابئي)

لدينا $\sin \theta = \frac{16}{18} = 0.88$
 $\hat{\theta} \approx 63^\circ$

$V_B = \omega_{AB} \cdot IB =$
 $IB = AB \sin \theta = 0.082 \text{ m}$
 $V_B = 12.5 \cdot 0.082 = 1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

$\omega_{OB} = \frac{V_B}{OB} = \frac{1}{0.12} = 8.5 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$
 طريقه ثانيه:



نقطه على x:
 $0 = V_A + V_{B/A} \sin \theta$

$V_{B/A} = -\frac{2}{0.88} = -2.25 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$
 الاتجاه العكس للموجّه Δ خاطئ
 على y:

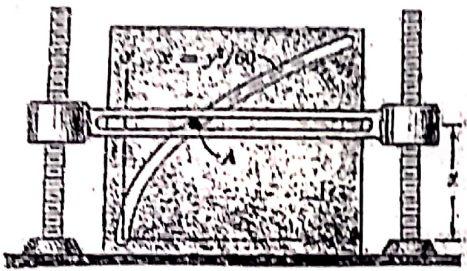
$-V_B = 0 + V_{B/A} \cos \theta \Rightarrow V_B = 1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

$\omega_{OB} = \frac{V_B}{OB} = 8.5 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

السؤال الأول : (15 درجة)
أختر الإجابة الصحيحة .

- 1- في حال كان التسارع الناظمي يساوي قيمة ثابتة يتحرك الجسم .
(1- حركة دائرية منتظمة . 2- حركة منحنية منتظمة . 3- حركة منحنية متغيرة بالنتظام .)
- 2- في حال كان التسارع المماسي يساوي قيمة ثابتة يتحرك الجسم .
(1- حركة مستقيمة متغيرة بانتظام . 2- حركة مستقيمة منتظمة . 3- حركة مستقيمة متغيرة .)
- 3- التسارع الكلي لأي جسم من الجسم الصلب في الحركة الدورانية يتناسب .
(1- طردا" مع البعد عن محور الدوران . 2- طردا" مع مربع البعد عن محور الدوران . 3- لا يتعاق بالبعد عن محور الدوران .)
- 4- مسارات كل نقاط الجسم الصلب في الحركة الأنسحابية تكون :
(1- مستقيمة . 2- منحنية . 3- مستقيمة أو منحنية .)
- 5- تسارع كوريوليس يساوي الصفر في حال كانت الزاوية بين شعاع السرعة الزاوية المكتسبة و شعاع السرعة النسبية
(1- $\theta = 90^\circ$. 2- $\theta = 0^\circ$. 3- $\theta = 45^\circ$.)

السؤال الثاني : (20 درجة)



يتحرك المسمار A داخل أخدود ثابت بشكل قطع مكافئ معادلته $x = \frac{y^2}{60}$

حيث x و y تقاس بالميليمتر بواسطة الذراع المشقوق الأفقي كما هو مبين في الشكل والذي يصعد باتجاه Y بسرعة ثابتة مقدارها 30 mm/sec عندما كون $x = 60 \text{ mm}$ المطلوب :
سأب سرعة وتسارع المسمار A مع رسم كلا" من شعاعي السرعة والتسارع مسمار A .

سؤال الثالث : (25 درجة)

الآلية المبينة في الشكل يتحرك الحزام المثبت في النقطة E الواقعة ب محيط قطاع دائري بسرعة منتظمة مقدارها 4 m/sec المطلوب اللحظة التي يكون فيها الذراع BD عاموديا :

- 1- حساب السرعة الزاوية للقطاع الدائري
- 2- تحديد المركز اللحظي للذراع AD .
- 3- حساب سرعة الجسم D .
- 4- حساب تسارع الجسم D .
- 5- حساب التسارع الزاوي للذراع BD .

السؤال الرابع : (20 درجة)

ظة معينة من الحركة يدور الذراع BC في التركيب الآلية الموضحة في الشكل ب زاوية ثابتة مقدارها $\omega = 6 \text{ rad/sec}$ عكس دوران عقارب الساعة مما يؤدي توير الذراع AD من خلال المنزلقة D المثبتة بالذراع AD المطلوب عند هذا ما يلي :

- حساب سرعة المنزلقة D .
- حساب تسارع المنزلقة D مع تحديد منحى وقيمة تسارع كوريوليس .

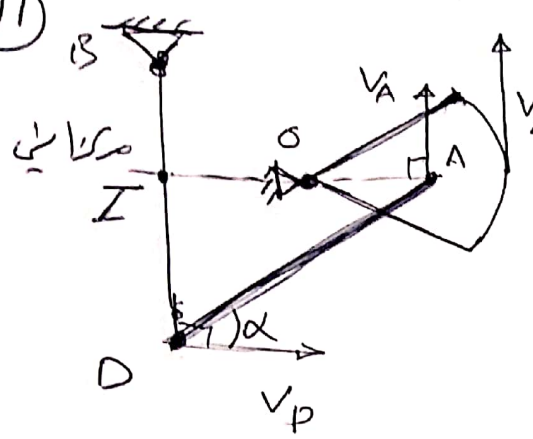
و ω_2 و ϵ_2

د . حسين حمزة

***** انتهت الامتئلة *****

مع التمنيات بالنجاح

(11)



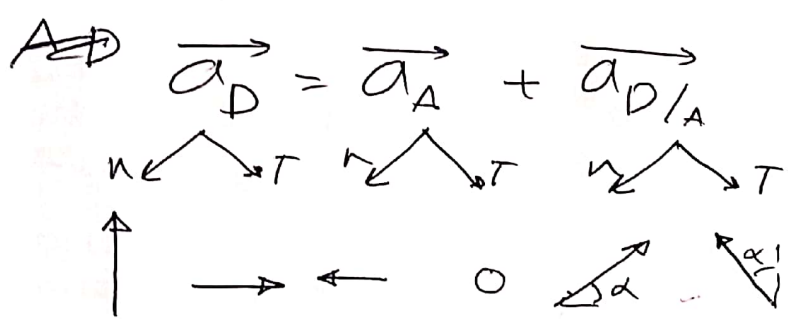
$$\omega_{OA} = \frac{v_E}{0.2} = 20 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$v_A = \omega_{OA} \cdot 0.125 = 2.5 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\omega_{AD} = \frac{v_A}{AI} = \frac{2.5}{0.2} = 12.5 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$v_D = \omega_{AD} \cdot ID = 12.5 \cdot 0.15 = 1.875$$

$$\omega_{BD} = \frac{v_D}{BD} = \frac{1.875}{0.25} = 7.5 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$



$$\tan \alpha = \frac{ID}{IA} = \frac{15}{20}$$

$$\alpha = 36.86$$

$$a_A = a_A^n = 20^2 \cdot 0.125 = 50 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$a_{D/A}^n = \omega_{AD}^2 \cdot AD = 12.5^2 \cdot 0.25 = 39 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$a_D^n = \omega_{BD}^2 \cdot BD = 7.5^2 \cdot 0.25 = 14 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$a_D^t = a_D^n \sin \alpha + a_{D/A}^t \cos \alpha \Rightarrow a_{D/A}^t = -11.75 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$$

عكس الاتجاه المرسوم
: X في الاتجاه

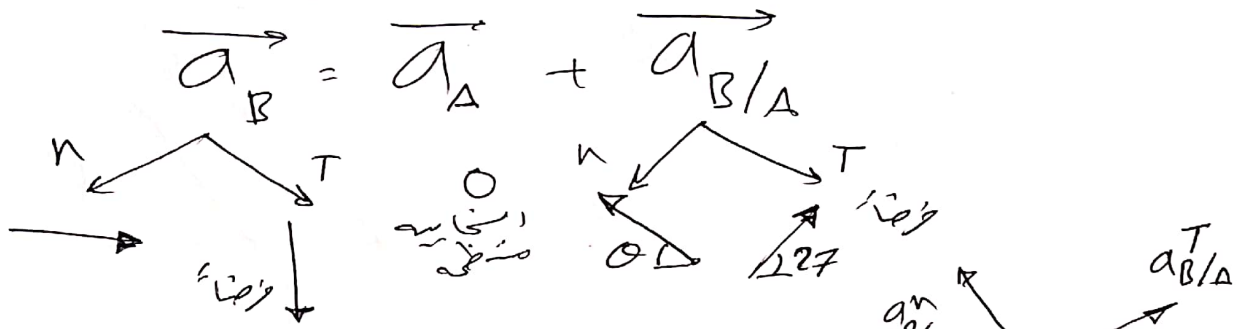
$$a_D^t = -a_A^n + a_{D/A}^n \cos \alpha - a_{D/A}^t \sin \alpha$$

$$= 50 + 39 \cos 36.86 + 11.75 \sin 36.86 = -11.75$$

$$a_p = \sqrt{a_D^n^2 + a_D^t^2} = 18.27$$

$$\delta_{DB} = \frac{11.75}{0.25} = 47 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-2}$$

8



$$a_B^n = \omega_{OB}^2 \cdot \overline{OB} = 8,85 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$a_{B/A}^n = \omega_{AB}^2 \cdot \overline{AB} = 28,12 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$a_B^n = 0 - a_{B/A}^n \cos 63 + a_{B/A}^t \sin 27 \Rightarrow a_{B/A}^t = 24,26 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

$$-a_B^t = a_{B/A}^n \sin 63 + a_{B/A}^t \sin 27 \Rightarrow a_B^t = -36 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$\epsilon_{OB} = \frac{a_B^t}{0,12} = 300 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-2} \text{ } \curvearrowright$$