

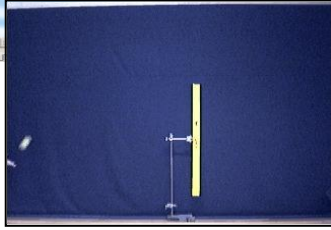


مؤشر الكفاءة: يفسر بواسطة القانون الثاني لنيوتن حركة قذائف.

الوسائل المستعملة:

لتحقيق هذا النشاط نستعمل شريط فيديو مصور لحركة قذيفة بكاميرا رقمية و برنامج **Avistep**.

خطوات العمل:



- ثبت الكاميرا على حامل بحيث تؤخذ الصور أفقيا.
- ضع مسطرة مدرجة 1m شاقوليا على نفس مستوي مسار الحركة.

- قم بقذف كرة و حقق التسجيل.

- بواسطة جهاز كمبيوتر و باستعمال برنامج

**Avistep** ( افتح ملف parabole )

- أعرض التسجيل المتحصل عليه بترقيم كل موضع ابتداء من  $M_0$  الذي يوافق موضع القذف.

- اختر على الصورة معلما  $(0, \vec{i}, \vec{j})$  ثم اختر سلما مناسباً الذي يمثل طول المسطرة (أي 1m) و سجل

مختلف الأوضاع التي يشغلها مركز عطالة الجسم.

Résultats → tableau des valeurs → affichage → vitesse

Accélération

- للحصول على جدول القياسات نتبع الخطوات التالية:

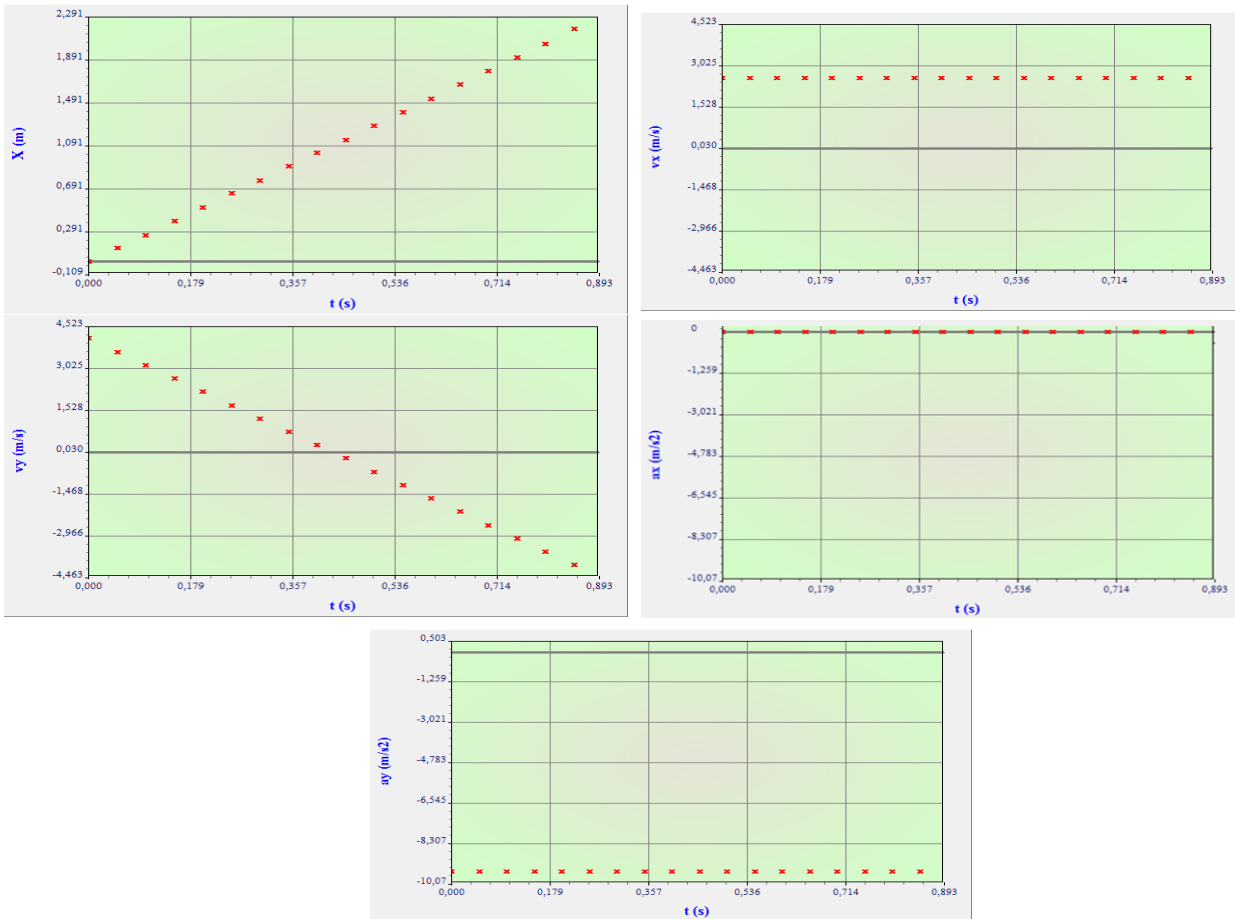
النتائج المحصل عليها تكون على الشكل التالي:

Mi	t(s)	x(m)	y(m)	$v_x$ (m/s)	$v_y$ (m/s)	$v$ (m/s)	$a_x$ (m/s <sup>2</sup> )	$a_y$ (m/s <sup>2</sup> )	a(m/s <sup>2</sup> )
1	0	0	0	2.56	4.10	4.83	0	-9.6	9.6
2	0.05	0.12	0.19	2.56	3.62	4.43	0	-9.6	9.6
3	0.1	0.25	0.35	2.56	3.14	4.05	0	-9.6	9.6
4	0.15	0.38	0.50	2.56	2.66	3.69	0	-9.6	9.6
5	0.2	0.50	0.62	2.56	2.18	3.36	0	-9.6	9.6
6	0.25	0.64	0.72	2.56	1.70	3.07	0	-9.6	9.6
7	0.3	0.76	0.79	2.56	1.22	2.83	0	-9.6	9.6
8	0.35	0.89	0.84	2.56	0.74	2.66	0	-9.6	9.6
9	0.4	1.02	0.86	2.56	0.26	2.57	0	-9.6	9.6
10	0.45	1.14	0.87	2.56	-0.22	2.57	0	-9.6	9.6

11	0.5	1.27	0.84	2.56	-0.70	2.65	0	-9.6	9.6
12	0.55	1.40	0.80	2.56	-1.18	2.82	0	-9.6	9.6
13	0.6	1.53	0.73	2.56	-1.66	3.05	0	-9.6	9.6
14	0.65	1.66	0.63	2.56	-2.14	3.33	0	-9.6	9.6
15	0.7	1.78	0.52	2.56	-2.62	3.66	0	-9.6	9.6
16	0.75	1.91	0.37	2.56	-3.10	4.02	0	-9.6	9.6
17	0.8	2.04	0.21	2.56	-3.58	4.40	0	-9.6	9.6
18	0.85	2.18	0.00	2.56	-4.06	4.79	0	-9.6	9.6

.  $a_y(t)$  ،  $a_x(t)$  ،  $v_y(t)$  ،  $v_x(t)$  ،  $x(t)$  لمشاهدة البيانات

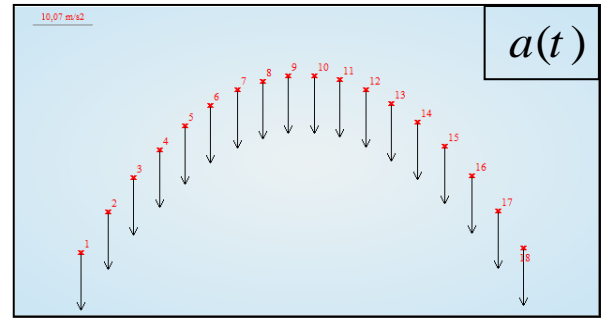
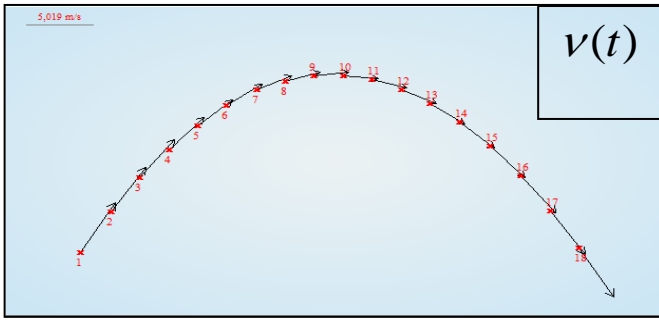
resultats → variation en fonction du temps نتبع الخطوات التالية:



- لمشاهدة أشعة السرعة و التسارع ممثلة على المسار نتبع الخطوات التالية:

resultats → representation des vecteurs

- اعتمادا على المنحنيات المشاهدة في البرنامج :

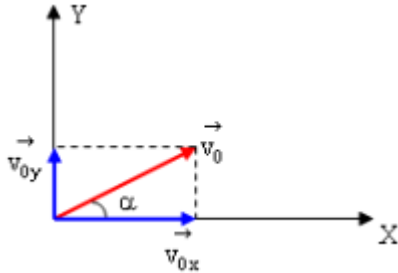


أ / اكتب عبارتي شعاع موضع مركز عطالة الجسم  $\vec{OG}$  و شعاع سرعته عند اللحظة  $t = 0$  s .  
من خلال الجدول نرى أنه لما  $t = 0$  s يكون لدينا:

\* شعاع الموضع :  $\vec{OG}(t = 0) = 0\vec{i} + 0\vec{j}$

\* شعاع السرعة :  $\vec{v}_0 = v_0 \cos \alpha \vec{i} + v_0 \sin \alpha \vec{j}$

ب / أوجد قيمة زاوية القذف .



$$\text{tg} \alpha = \frac{v_{0y}}{v_{0x}} = \frac{4,10}{2,56} = 1,60 \longrightarrow \alpha = 58,02^\circ$$

ج / ما هي طبيعة الحركة بالنسبة لكل محور؟

- من المنحنى  $v_x(t)$  : الحركة منتظمة لأن  $v_x = \text{Cte}$

- من المنحنى  $v_y(t)$  : الحركة متغيرة بانتظام لأن ميل المنحنى  $v_y(t)$  ثابت.

2- أكتب معادلة كل من  $v_x(t)$  و  $v_y(t)$  .

بتطبيق القانون الثاني لنيوتن على الكرة المنسوبة حركتها إلى معلم سطحي أرضي نعتبره غاليليا ( نعتبر أن دافعة أرخميدس و مقاومة الهواء مهملتان )

$$\sum \vec{F}_{\text{ext}} = m \vec{a}$$

$$\vec{P} = m \vec{a}$$

$$m \vec{g} = m \vec{a} \longrightarrow \vec{g} = \vec{a}$$

بعد الإسقاط على المحورين (ox) و (oy) نجد:

$$\begin{cases} a_x = \frac{dv_x}{dt} = 0 \dots \dots \dots (1) \\ a_y = \frac{dv_y}{dt} = -g \dots \dots \dots (2) \end{cases}$$

بمكاملة المعادلتين السابقتين (1) و (2) و من الشروط الابتدائية نجد:

$$\begin{cases} v_x = \frac{dx}{dt} = \text{Cte} = v_0 \cos \alpha \dots \dots \dots (3) \\ v_y = \frac{dy}{dt} = -gt + v_0 \sin \alpha \dots \dots \dots (4) \end{cases}$$

3- أوجد معادلة المسار .

بمكاملة المعادلتين السابقتين (3) و (4) و من الشروط الابتدائية نجد:

$$\begin{cases} x(t) = v_0 \cos \alpha t \dots\dots\dots(5) \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin \alpha t \dots\dots(6) \end{cases}$$

معادلة المسار: نستخرج عبارة الزمن من المعادلة (5) و نعوضه في المعادلة (6)

$$t = \frac{x}{v_0 \cos \alpha}$$

$$y = -\frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 + x \tan \alpha$$

هي معادلة قطع مكافئ من الشكل:  $y = a x^2 + b x$

4- باعتبار الجملة هي ( القذيفة + الأرض ) :

أ/ اعط عبارة كل من  $E_C$  ،  $E_{PP}$  ،  $E$  (الطاقة الكلية).

$$E_C = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}m(v_x^2 + v_y^2) \quad \checkmark \text{ عبارة } E_C \text{ بدلالة الزمن:}$$

$$E_{PP} = \frac{1}{2}m((v_0 \cos \alpha)^2 + (-gt + v_0 \sin \alpha)^2) = \frac{1}{2}mg^2 t^2 - mgv_0 \sin \alpha t + \frac{1}{2}m v_0^2$$

$$E_{PP} = mgh \quad (h = y) \quad \checkmark \text{ عبارة } E_{PP} \text{ بدلالة الزمن:}$$

$$E_{PP} = mg(-\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin \alpha t) = -\frac{1}{2}mg^2 t^2 + mgv_0 \sin \alpha t$$

$$E = E_C + E_{PP} \quad \checkmark \text{ عبارة } E \text{ بدلالة الزمن:}$$

$$E = \frac{1}{2}mg^2 t^2 - mgv_0 \sin \alpha t + \frac{1}{2}mv_0^2 - \frac{1}{2}mg^2 t^2 + mgv_0 \sin \alpha t = \frac{1}{2}mv_0^2$$

ب- ارسم في نفس المعلم المخططات  $E_C = f_1(t)$  ،  $E_{PP} = f_2(t)$  ،  $E = f_3(t)$

