

أجيب بـ "صحيح" أو "خطأ"

| خطأ | صحيح |                                                            |
|-----|------|------------------------------------------------------------|
|     | ×    | عدد درجات الحرية لجسم حر في الفضاء هي 6                    |
| ×   |      | الرابط الانزلاقي يسمح بحركة دوران واحدة                    |
|     | ×    | الرابط الاندماحي بين قطعتين لا يسمح بأي حركة بينهما        |
| ×   |      | في الرابط الارتكازي توجد درجتا حرية                        |
| ×   |      | بين قطعتين متصلتين عدد درجات الحرية + عدد درجات الربط = 5  |
|     | ×    | في الرابط الارتكازي سطح التماس بين القطعتين يكون أسطوانيًا |

#### لعبة الكلمات المتقاطعة

أظني

رابط ارتكازي 1- رابط يسمح بحركة دوران واحدة

واحد 2- عدد درجات الحرية في الرابط الانزلاقي

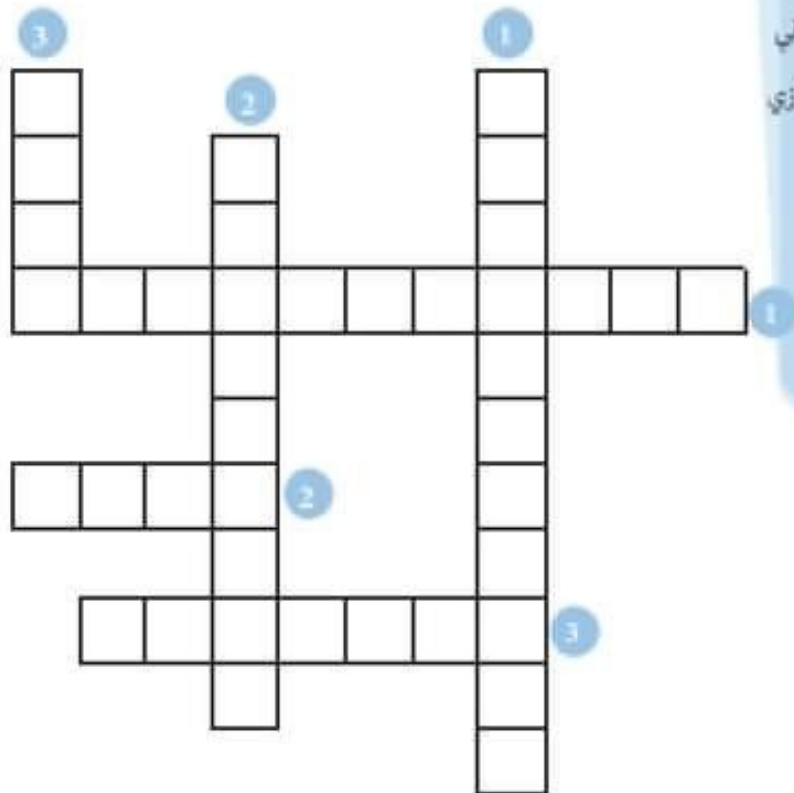
أسطوانى 3- شكل سطح التماس في الرابط الارتكازي

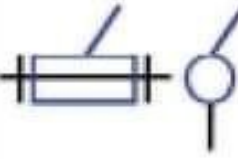
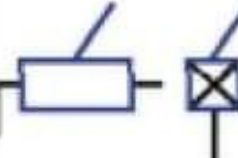
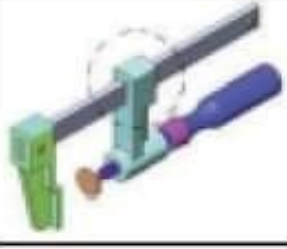
عمودي

رابط اندماحي 1- رابط لا يسمح بأي حركة

حركة دوران 2- نوع الحركة في رابط ارتكازي

برغي 3- عنصر تثبيت القطع



| الروابط الميكانيكية                  |              |               |                                                                                     |                                                                                     |
|--------------------------------------|--------------|---------------|-------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|
| درجات الحرية + درجات الربط = 6 درجات |              |               |                                                                                     |                                                                                     |
| اسم الرابط                           | حركات التنقل | حركات الدوران | الرمز                                                                               | مثال                                                                                |
| الرابط<br>الالدماجي                  | 0            | 0             |    |    |
| الرابط<br>الارتكازي                  | 0            | 1             |  |   |
| الرابط<br>الانزلاقي                  | 1            | 0             |  |  |

## الروابط الميكانيكية

### وضعية الإطلاقة



أراد أحمد استعمال المطرقة لتلق المسامير، وما إن شرع في عملية التلق حتى انفصل جسم المطرقة عن مقبضها .  
الحل :

✓ أنواع الروابط الميكانيكية:

### 1. الربط

أكمل الجدول التالي (ضمن مجموعات) بتحديد الحركات النسبية بين قطع المطرقة:

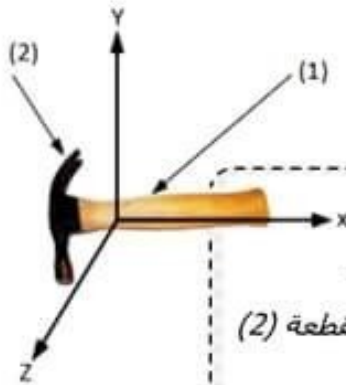
| R             | T             |
|---------------|---------------|
| $R_x = \dots$ | $T_x = \dots$ |
| $R_y = \dots$ | $T_y = \dots$ |
| $R_z = \dots$ | $T_z = \dots$ |

إستنتاج :

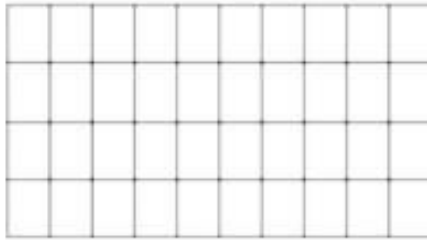
درجات الحرية = ..... درجات الربط = .....

القطعة (1) لا يمكن القيام بأي ..... بالنسبة للقطعة (2)

يسمى هذا الربط : .....



الرمز :



$$\begin{matrix} x & y & z \\ T & . & . & . \\ R & . & . & . \end{matrix} \left. \vphantom{\begin{matrix} x & y & z \\ T & . & . & . \\ R & . & . & . \end{matrix}} \right\} 1/2$$

توجد نوعان للربط الإندماجي :

### الربط الإندماجي الغير قابل للتفكيك



هو ربط إندماجي دائما يؤدي تفكيكه إلى .....  
مثل اللحام , البرشام واللصق .

### الربط الإندماجي القابل للتفكيك



هو ربط إندماجي قابل للتفكيك كلما دعت الحاجة إلى ذلك . مثل البرغي والمشبك .

نشاط تفهيمي : أضع علامة (x) أمام الإجابة الصحيحة .

بين قطعتين متصلتين عدد درجات الحرية + عدد درجات الربط يساوي :

- ☐ 4 •
- ☐ 5 •
- ☐ 6 •

عدد درجات الحرية لجسم حر في الفضاء :

- ☐ 2 درجة •
- ☐ 3 درجات •
- ☐ 6 درجات •

عدد درجات الربط لجسم حر في الفضاء :

- ☐ 0 درجة •
- ☐ 2 درجات •
- ☐ 3 درجات •



## 2. الربط

أكمل الجدول التالي (ضمن مجموعات) بتحديد الحركات النسبية بين قطع القدم الزالق :

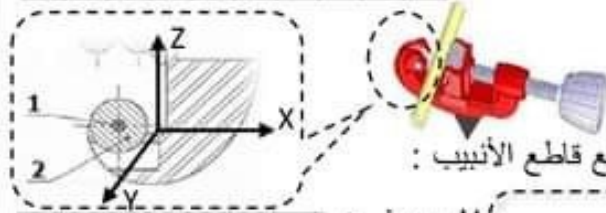
الرمز :

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

### إستنتاج :

درجات الحرية = .....  
درجات الربط = .....  
القطعة (1) لا يمكن القيام إلا بحركة ..... واحدة  
بالنسبة للقطعة (2) .  
يسمى هذا الربط : .....

| R       | T       |
|---------|---------|
| $R_x =$ | $T_x =$ |
| $R_y =$ | $T_y =$ |
| $R_z =$ | $T_z =$ |



## 3. الربط

أكمل الجدول التالي (ضمن مجموعات) بتحديد الحركات النسبية بين قطع قاطع الأنبيب :

الرمز :

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

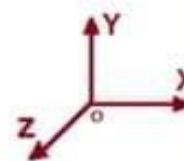
### إستنتاج :

درجات الحرية = .....  
درجات الربط = .....  
القطعة (1) لا يمكن القيام إلا بحركة ..... واحدة  
بالنسبة للقطعة (2) .  
يسمى هذا الربط : .....

| R       | T       |
|---------|---------|
| $R_x =$ | $T_x =$ |
| $R_y =$ | $T_y =$ |
| $R_z =$ | $T_z =$ |

### ربط بسيط زغميمي :

تعرف على القطع المكونة للخزانة في الرسم الموالي وعلى المدونة ثم أكمل الجدول المتعلق بالربط الميكانيكي بين هذه القطع وفق المحور (O,X,Y,Z)



| الرقم | التسمية      |
|-------|--------------|
| 1     | باب          |
| 2     | هيكل الخزانة |
| 3     | درج          |
| 4     | مقبض         |

| الرمز المقنن للربط                                                                  | اسم الربط | الحركات الممكنة                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | القطع |   |         |         |         |         |         |         |     |
|-------------------------------------------------------------------------------------|-----------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------|---|---------|---------|---------|---------|---------|---------|-----|
|  | .....     | <table border="1"><thead><tr><th>T</th><th>R</th></tr></thead><tbody><tr><td><math>T_x =</math></td><td><math>R_x =</math></td></tr><tr><td><math>T_y =</math></td><td><math>R_y =</math></td></tr><tr><td><math>T_z =</math></td><td><math>R_z =</math></td></tr></tbody></table> <p>.....- درجة الحرية</p> <p>.....- درجة الربط</p> | T     | R | $T_x =$ | $R_x =$ | $T_y =$ | $R_y =$ | $T_z =$ | $R_z =$ | 1/2 |
| T                                                                                   | R         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_x =$                                                                             | $R_x =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_y =$                                                                             | $R_y =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_z =$                                                                             | $R_z =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
|  | .....     | <table border="1"><thead><tr><th>T</th><th>R</th></tr></thead><tbody><tr><td><math>T_x =</math></td><td><math>R_x =</math></td></tr><tr><td><math>T_y =</math></td><td><math>R_y =</math></td></tr><tr><td><math>T_z =</math></td><td><math>R_z =</math></td></tr></tbody></table> <p>.....- درجة الحرية</p> <p>.....- درجة الربط</p> | T     | R | $T_x =$ | $R_x =$ | $T_y =$ | $R_y =$ | $T_z =$ | $R_z =$ | 3/2 |
| T                                                                                   | R         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_x =$                                                                             | $R_x =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_y =$                                                                             | $R_y =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_z =$                                                                             | $R_z =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
|  | .....     | <table border="1"><thead><tr><th>T</th><th>R</th></tr></thead><tbody><tr><td><math>T_x =</math></td><td><math>R_x =</math></td></tr><tr><td><math>T_y =</math></td><td><math>R_y =</math></td></tr><tr><td><math>T_z =</math></td><td><math>R_z =</math></td></tr></tbody></table> <p>.....- درجة الحرية</p> <p>.....- درجة الربط</p> | T     | R | $T_x =$ | $R_x =$ | $T_y =$ | $R_y =$ | $T_z =$ | $R_z =$ | 4/3 |
| T                                                                                   | R         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_x =$                                                                             | $R_x =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_y =$                                                                             | $R_y =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |
| $T_z =$                                                                             | $R_z =$   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |       |   |         |         |         |         |         |         |     |

## 1-تقديم :

- تتكون الأجهزة التقنية من عدة قطع مترابطة في ما بينها، بعضها ثابت والبعض الآخر يتمتع بحركة تنقل (T) أو حركة دوران (R).

**T : Translation**

**R : Rotation**

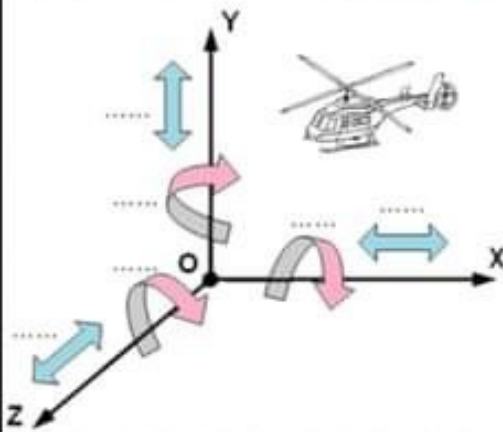
- في المنتج تقني , تسمى العلاقة بين قطعين متصلتين ربطاً ميكانيكياً

## 2-دراسة الحركات الممكنة للقطعة :

كل جسم حر في الفضاء قادر على القيام ب :

- 3 حركات تنقل :  $T_x, T_y, T_z$

- 3 حركة دوران :  $R_x, R_y, R_z$



لـ يتمتع كل جسم حرّ في الفضاء بـ 6 حركات ممكنة

لـ ملاحظة : \* الحركة النسبية ممكّنة يرمز لها بالرقم **1 (درجة الحرية)**.

\* الحركة النسبية غير ممكّنة يرمز لها بالرقم **0 (درجة الربط)**.

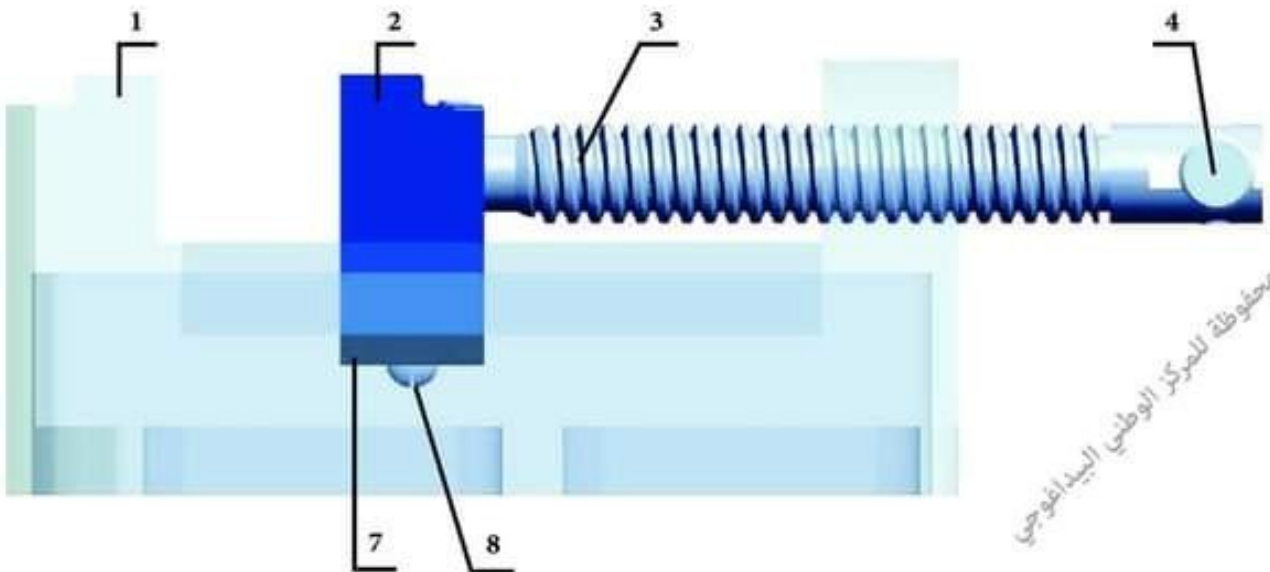
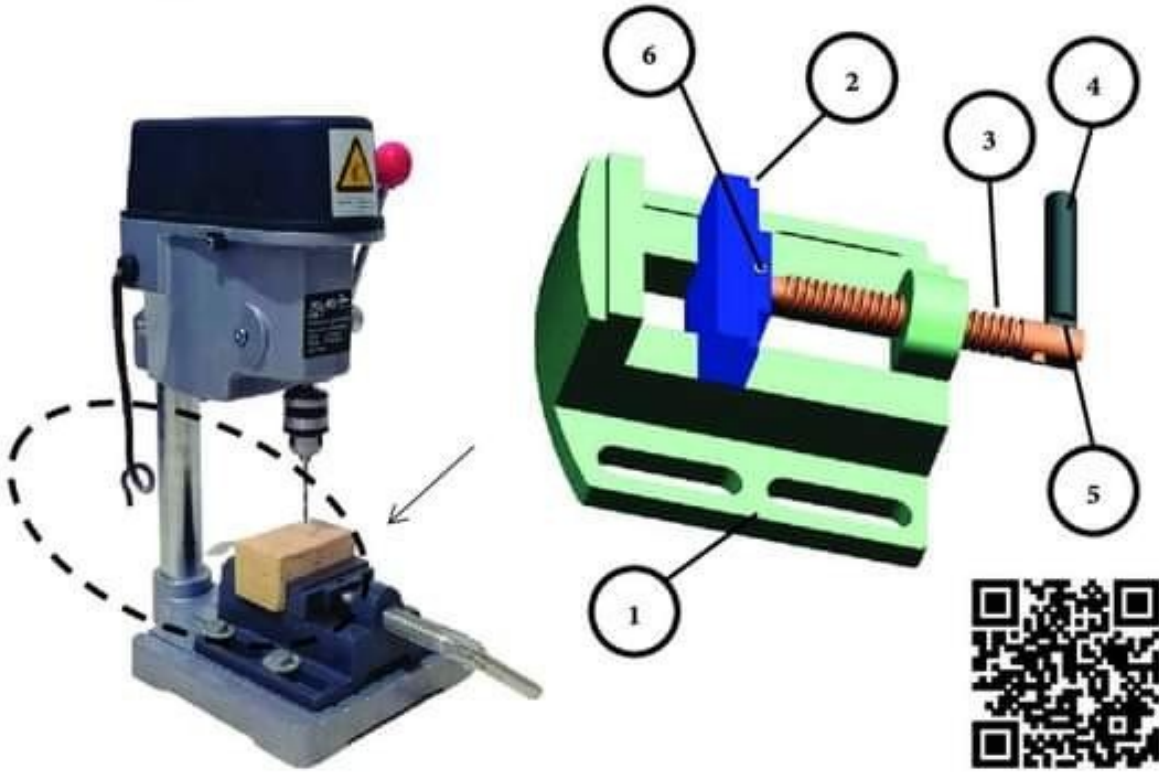


## ملزمة تثبيت

## النشاط 3:

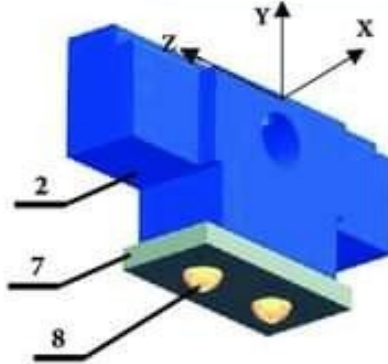
## وضعية الانطلاق :

لإنجاز ثقب على قطعة احتاج رامي إلى تثبيتها. كيف عساه يفعل ذلك؟  
أراد التعرف على طريقة عمل الملزمة فاستعان بالصور والرسوم التالية:



الملزمة هي آلية تمكّنا من .....

جميع الحقوق محفوظة للمركز الوطني للتكنولوجيا



انطلاقاً من المنتج والرسم التالي:

- 1- ماهي الحركة أو الحركات الممكنة بين الفك المتحرك (2) والصفحة (7) ان وجدت؟

|   | x   | y   | z   |
|---|-----|-----|-----|
| T | ... | ... | ... |
| R | ... | ... | ... |

- 2- اتمم جدول الحركة

أستنتج

درجات الحرّية: .....

درجات الربط: .....

- 3- يسمى هذا الرابط.....



الرمز

- 4- ماهي القطع التي ساهمت في الحصول على هذا الرابط؟:

هذا الرابط الميكانيكي هو رابط:

أستنتج

- قابل للتفكيك ☐
- غير قابل للتفكيك ☐

- 5- من بين الأدوات التالية أختار الأداة المناسبة ثم أفكك الرابط بين (2) و (7)

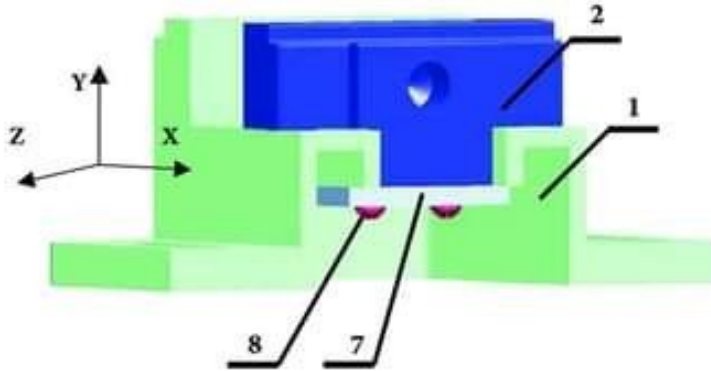
| مفك براغي | مفك رأس سداسي | مفك شوكي |
|-----------|---------------|----------|
|           |               |          |
|           |               |          |



## الجزء الثاني

انطلاقاً من المنتج والرسم التالي:

1- احدد الحركات الممكنة بين الفك المتحرك (2) + الصفيحة (7) / الجسم (1)



- ☐ حركة تنقل -
- ☐ حركة دوران -

2- اتمم جدول الحركة

|   | x   | y   | z   |
|---|-----|-----|-----|
| T | ... | ... | ... |
| R | ... | ... | ... |

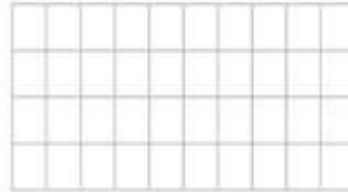
أستنتج

درجات الحرية: .....

درجات الربط: .....

3-

يسمى هذا الرابط .....



الرمز

4- أصف طريقة تنقل الفك المتحرك مستعينا بالكلمات التالية :

موشوري - الجسم (1) - الفك المتحرك

• يتنقل ..... (2) والصفيحة (7) داخل فتحة ..... بحيث يكون شكل سطح التماس

أفكر وأناقش

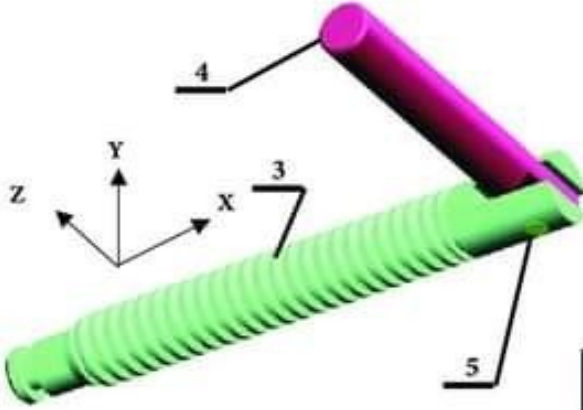
أقترح حلاً تقنياً آخر يضمن عملية تنقل الفك المتحرك (2) داخل الجسم (1):

انطلاقاً من المنتج والرسم التالي:

1- احدد الحركات الممكنة بين المقبض (4) / برغي التحكم (3) + المشبك (5)

- حركة تنقل
- حركة دوران

2- اتمم جدول الحركة:



|   | x   | y   | z   |
|---|-----|-----|-----|
| T | ... | ... | ... |
| R | ... | ... | ... |

أستنتج

- درجات الحرية: .....
- درجات الربط: .....

3- يسمى هذا الرابط .....  
.....



الرمز

4- أذكر الروابط الميكانيكية داخل الملزمة

- الفك المتحرك (2) + الصفيحة (7) / الجسم (1): .....
- المقبض (4) / المشبك (5) + برغي التحكم (3): .....
- الصفيحة (7) / الفك المتحرك (2): .....



#### أتعرف الى طريقة عمل الملزمة :

عند ..... مقبض التحكم ..... برغي التحكم ويتقدم أو يتأخر مما  
يؤدي إلى ..... الفك المتحرك أو ..... ويمكننا من  
.....أو..... القطعة

أجيب بـ "صحيح" أو "خطأ"

| خطأ | صحيح |
|-----|------|
|     |      |
|     |      |
|     |      |
|     |      |
|     |      |
|     |      |
|     |      |

عدد درجات الحرة لجسم حر في الفضاء هي 6

الرابط الانزلاقي يسمح بحركة دوران واحدة

الرابط الاندماجي بين قطعتين لا يسمح بأي حركة بينهما

في الرابط الارتكازي توجد درجتا حرية

بين قطعتين متصلتين عدد درجات الحرية + عدد درجات الربط = 5

في الرابط الارتكازي سطح التماس بين القطعتين يكون اسطوانيًا

### لعبة الكلمات المتقاطعة

#### أفقي

1- رابط يسمح بحركة دوران واحدة

2- عدد درجات الحرية في الرابط الانزلاقي

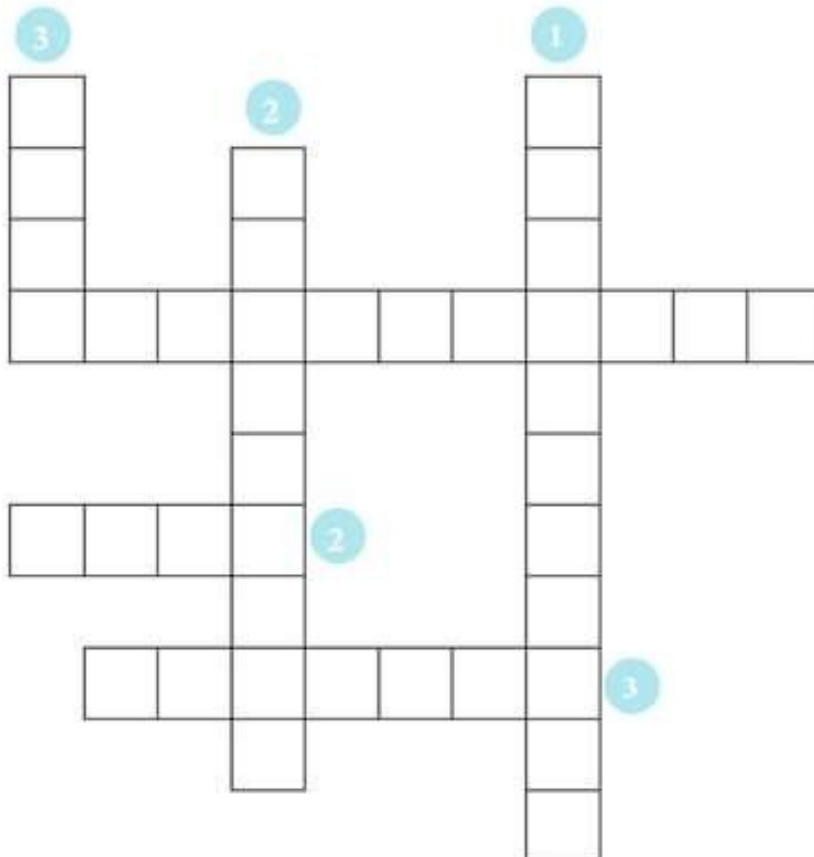
3- شكل سطح التماس في الرابط الارتكازي

#### عمودي:

1- رابط لا يسمح بأي حركة

2- نوع الحركة في رابط ارتكازي

3- عنصر لتثبيت القطع



## الروابط الميكانيكية

درجات الحرية + درجات الربط = 6 درجات

| اسم الرابط       | حركات التنقل | حركات الدوران | الرمز | مثال |
|------------------|--------------|---------------|-------|------|
| الرابط الاندماجي | 0            | 0             |       |      |
| الرابط الارتكازي | 0            | 1             |       |      |
| الرابط الانزلاقي | 1            | 0             |       |      |

تاريخ: .. / .. / .....

## الدرس 3 : .....التعبير البياني.....

## وضعية الإنطلاق

مهلا مهلا يا سيدي، ألم تلاحظ أنك  
بالت في إعطاء الأرقام الأوصاف، لقد توثت أفكارك



النجار

كان عليك أن تستعمل لغة أخرى .

لا، بل لغة **الرسم التقني**، أي لغة التعبير البياني.

من فضلك، أريد أن تصنع لي مطرقة خشبية مكونة من قطعتين: المقبض والرأس  
- المقبض أسطوانتي الشكل طوله 120 سم و قطرها 20 سم .  
- رأس المطرقة موشوري الشكل طولها 10 سم و عرضها 60 سم  
و سبكها 60 مم بها شطف ذو زاوية 45°، كما تحتوي على فتحة  
طولها 20 سم و عرضها 20 مم



الحريف

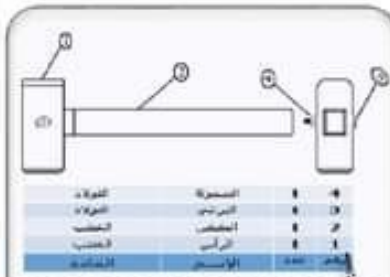
ما هو الحل الأنسب هنا ؟

هل تقصد اللغة الفرنسية؟

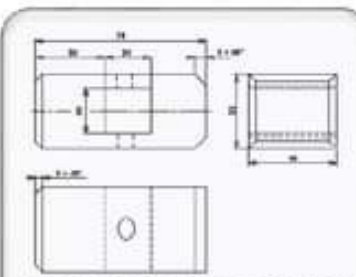
✓ تعريف الرسم التقني:

الرسم التقني هو ..... **لغة** ..... للتعبير عن خصائص قطعة ما ( الشكل، كَيْفِيَّة الصنع، كَيْفِيَّة أدائها لوظيفتها ... )  
يستعملها التقنيون و ذلك بالإعتماد على ..... **قواعد** ..... محدّدة متفق عليها عالميا.

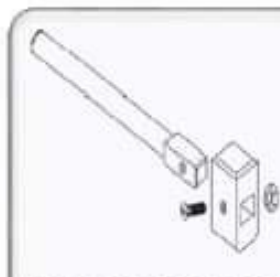
✓ أنواع الرسوم التقنية :



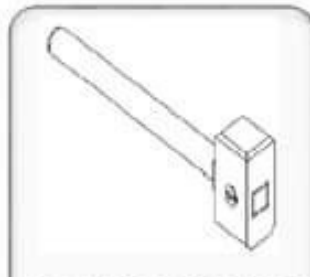
رسم شامل



رسم تعريف



رسم مفكك



رسم ثلاثي الأبعاد

✚ ماذا يسمى هذا الجدول : ..... **المدونة** .....✚ كم عدد القطع المكونة للمطرقة : ..... **4 قطع** .....✚ ماهو الفرق بين الرقم و العدد : ..... **الرقم هو رقم القطع في المنتج** .......... **العدد هو تكرار القطعة في المنتج** .....

بعد صناعة النجار للقطع المكونة للمطرقة قام بتركيبها ،

• أكمل مخطط التركيب للمطرقة :



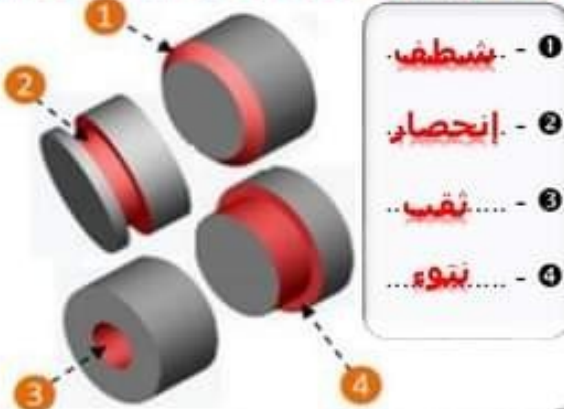
• أكمل مخطط التفكيك للمطرقة :

✚ ماهو الهدف من عملية التفكيك : ..... **ربح الوقت / تجنب الإتلاف** .....

✓ ماهي أشكال القطع و ماهي الجزئيات التي توجد بها ؟

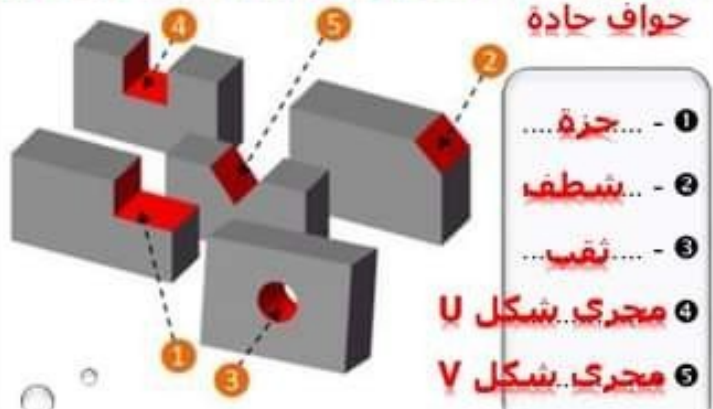
### القطع ... الإسطوانية .....

هي مجسمات يكون وجهها المسطح دائرة



### القطع ... الموشورية .....

هي مجسمات تحتوي على عدة مسطحات ذات حواف حادة

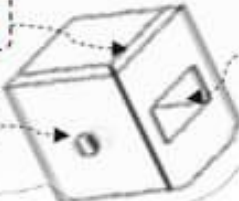


حدد اسم كل عملية تقنية منجزة على القطعة رقم 1

شطف

فتحة

ثقب

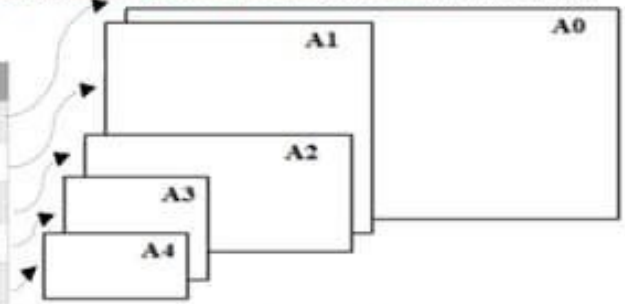


✓ بعض القواعد الأساسية في الرسم التقني :

أ - المقاسات : هي الوثيقة التي ينجز عليها

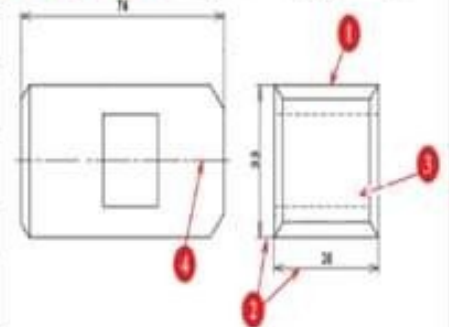
الرسم التقني و يكون في 5 أشكال :

| الرمز | المقاس ( وحدة القياس هي المليمتر ) |
|-------|------------------------------------|
| A 0   | 840 × 1188                         |
| A 1   | 594 × 840                          |
| A 2   | 420 × 594                          |
| A 3   | 297 × 420                          |
| A 4   | 210 × 297                          |



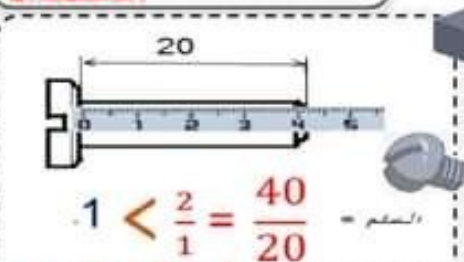
ب - أنواع الخطوط : لرسم قطعة نستعمل مجموعة من الخطوط لكل خط دلالة معينة.

| الرقم | اسم الخط      | مجال استعمال         | الرسم |
|-------|---------------|----------------------|-------|
| 1     | خط سميك مستمر | رسم الجزئيات الظاهرة | _____ |
| 2     | خط رقيق مستمر | تقريب القطع          | _____ |
| 3     | خط رقيق منقطع | رسم الجزئيات المخفية | ----- |
| 4     | خط رقيق مختلط | رسم المحاور          | ----- |

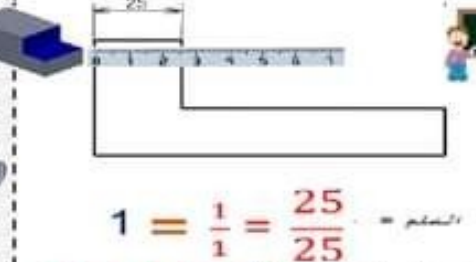


السلم =  $\frac{\text{البعد المرسوم}}{\text{البعد الحقيقي}}$

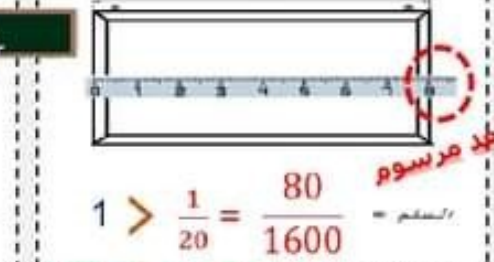
ج - السلم : هو قيمة العلاقة بين البعد المرسوم و البعد الحقيقي لنفس القطعة



نوع السلم : سلم تكبري 2:1



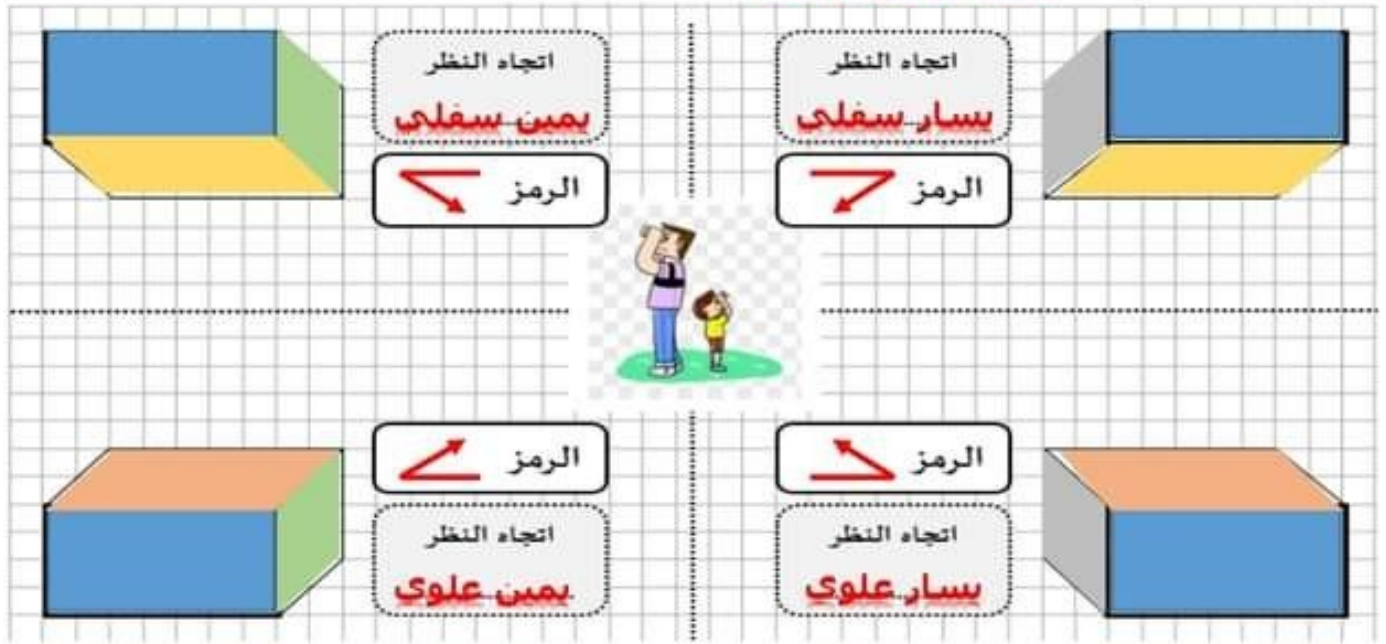
نوع السلم : سلم حقيقي 1:1



نوع السلم : سلم تصغيري 1:20

✓ الرسم ثلاثي أبعاد :

أ - اتجاهات النظر : ..... تحديد مكان الناظر .....

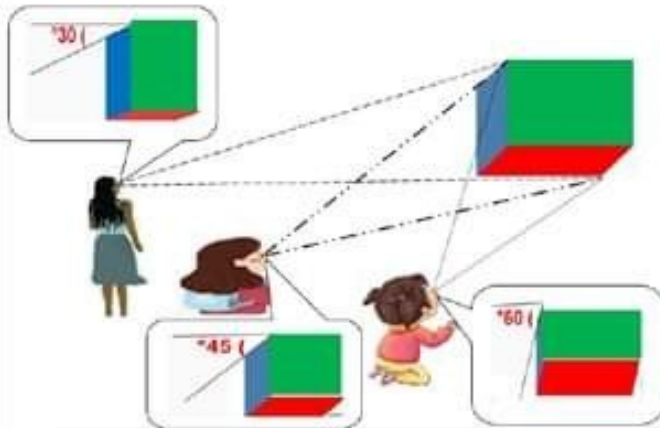


ب - زاوية الإستهراب :

لنأخذ صندوق وثلاثة تلاميذ في 3 أماكن مختلفة من اتجاه النظر ثم نلاحظ.

هل تتشابه ما تراه كل بنت أم تختلف حسب مكان تواجدهن ؟ ولماذا ؟

لا ، لأن زاوية إستهراب مختلفة .....



وهي زاوية التي يكونها الخط ... المائلة ..... للأوجه الجانبية مع الخط ..... الأفقي ..... وتكون 30 ' 45 ' 60 درجة.

| زاوية 60°                             | زاوية 45°                             | زاوية 30°                             | نستعمل شبكة المربعات لرسم الزوايا |
|---------------------------------------|---------------------------------------|---------------------------------------|-----------------------------------|
| نطلق 4 مربعات أفقيا و 7 مربعات عموديا | نطلق 4 مربعات أفقيا و 4 مربعات عموديا | نطلق 7 مربعات أفقيا و 4 مربعات عموديا |                                   |
|                                       |                                       |                                       |                                   |

ج - عامل الاستهراب K :

عامل تصغير يستعمل لتحديد طول الخطوط المائلة في الرسم حيث  $K = 0.5$  أو  $K = 0.6$  أو  $K = 0.7$

طول الخط المائل = ..... الطول الحقيقي  $\times K$  .....

✓ -مراحل انجاز الرسم ثلاثي الأبعاد لقطعة موشورية :

تطبيق 1: انجز رسم ثلاثي الابعاد لمتوازي مستطيلات علما و ان:

\* الطول = 50 مم \* العرض = 40 مم \* السمك = 30 مم \* زاوية الاستهراب  $30^\circ$

مراحل الرسم :

1- نرسم الوجه الأمامي ABCD

2- نحدد إتجاه النظر : ...اليمين...العلوي...

3- نحدد زاوية الاستهراب :  $30^\circ$  .....

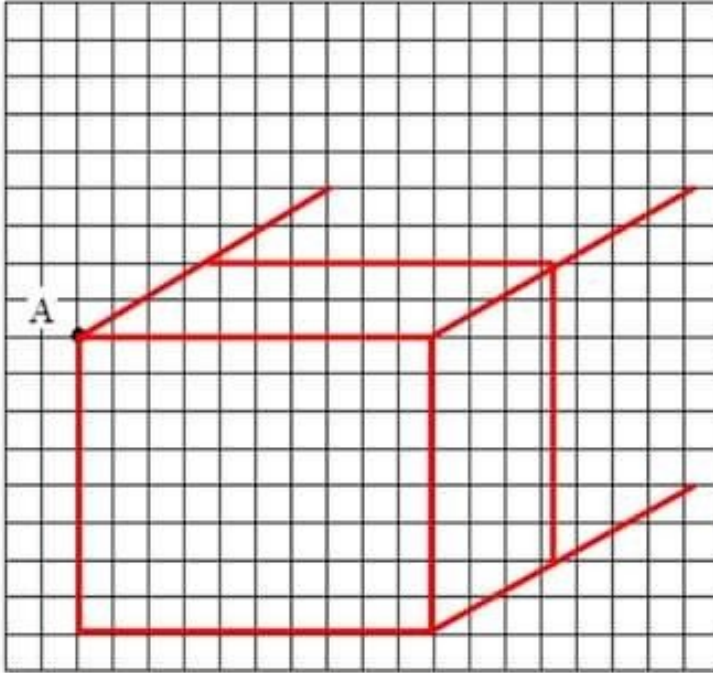
4- نرسم الخطوط المائلة

5- نحسب طول الخط المائل علما ان  $K = 0.5$

طول الخط المائل =  $30 \times 0.5$  .....

= 15 مم .....

6- نربط حدود الخطوط المائلة .



تطبيق 2: انجز رسم ثلاثي الابعاد لحزة علما و ان:

1- سمك القطعة = 60 مم

2- إتجاه النظر : اليسار العلوي

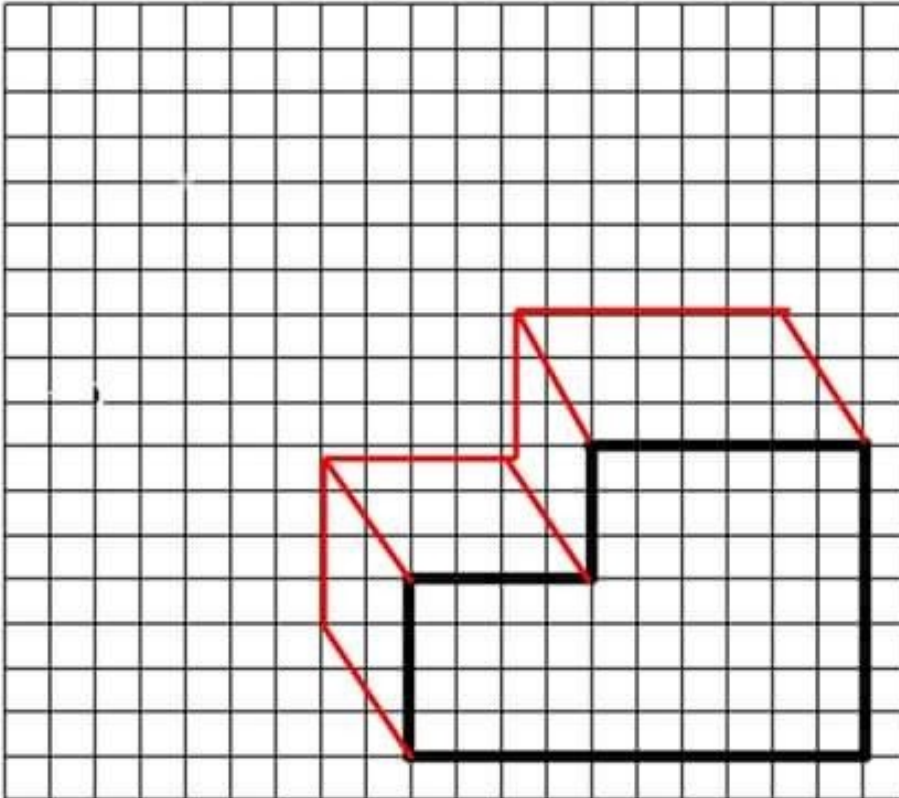
3- زاوية الاستهراب :  $60^\circ$

4- عامل الاستهراب  $k = 0.5$

طول الخط المائل = السمك  $\times K$  .....

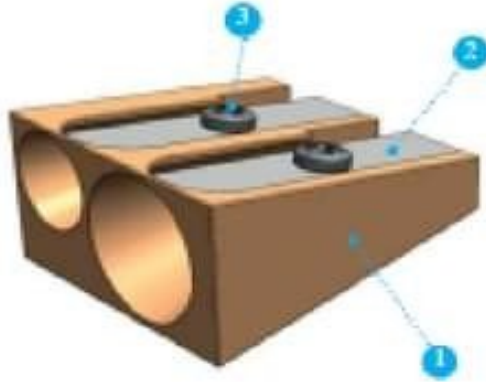
=  $60 \times 0.5$  .....

= 30 مم .....



## النشاط 1 : المنتج التقني : مبراة

قرر عادل شحذ شفرات المبراة قصد جعلها أكثر حدة حتى يتمكن من يزي أظفاره بسهولة، فقام بتفكيكها.



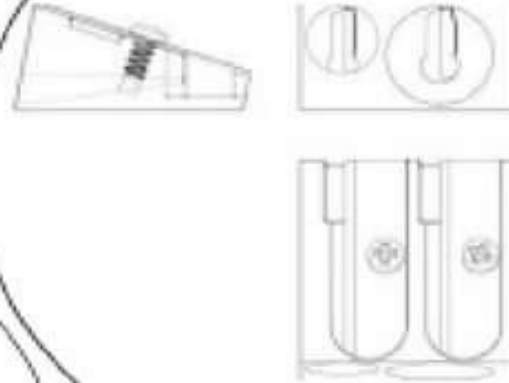
| الرقم | العدد | الاسم        |
|-------|-------|--------------|
| 3     | 2     | برغي التثبيت |
| 2     | 2     | شفرة القطع   |
| 1     | 1     | الجسم        |

تعرف على أنواع الرسوم التالية :

### 2 رسم ثلاثي الأبعاد



### 1 رسم شامل



### 3 رسم مفكك



أنواع الرسوم التقنية



على كم من قطعة تحتوي هذه المبراة ؟ 5 قطع

لماذا قام عادل بتفكيك المبراة؟ قام عادل بتفكيك المبراة قصد شحذ شفراتها بعد تفكيك المبراة وشحذ الشفرات ساعد عادل على تركيبها وذلك بإتمام المخطط التالي.

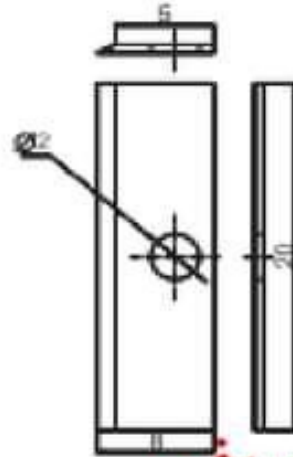


## مفك البراغي

ما هي الأداة المستعملة لفك القطعة رقم 3 وتركيبها؟  
تعرف على المواد المستعملة لصنع كل قطع من القطع الموجودة بالمبراة؟

| الرقم | وصف المادة                                                                       | المادة    |
|-------|----------------------------------------------------------------------------------|-----------|
| 1     | مادة غير معدنية خفيفة الوزن بألوان مختلفة<br>ونكافة منخفضة سهلة التشكيل بالقولبة | البلاستيك |
| 2 و 3 | مادة معدنية تتفاعل مع المغناطيس صلبة سهلة<br>التأكد يمكن ثنيها ولقيها            | الفولاذ   |

لنأخذ الرسم التالي : رسم شفرة المبراة 2



## رسم تعريفي

ما هو اسم هذا الرسم؟  
ما هو نوع السلم الذي اعتمده عادل في رسم شفرة المبراة؟ (قارنه بالحجم الحقيقي للشفرة)



حقيقي



تصغير



تكبير

ضع علامة (X) أمام الاختيار الصحيح

## النشاط 3 : المنتج التقني : منشار قاطع المعادن



هو أداة يدوية تستعمل عادة لقطع المعادن.



| الرقم | العدد | التسمية        | الرقم | العدد | التسمية |
|-------|-------|----------------|-------|-------|---------|
| 3     | 1     | صمولة فرائشة   | 6     | 1     | المشبك  |
| 2     | 1     | الحامل المتحرك | 5     | 1     | المقبض  |
| 1     | 1     | الهيكل         | 4     | 1     | الشفرة  |

نعرف على أنواع الرسوم التقنية التالية :

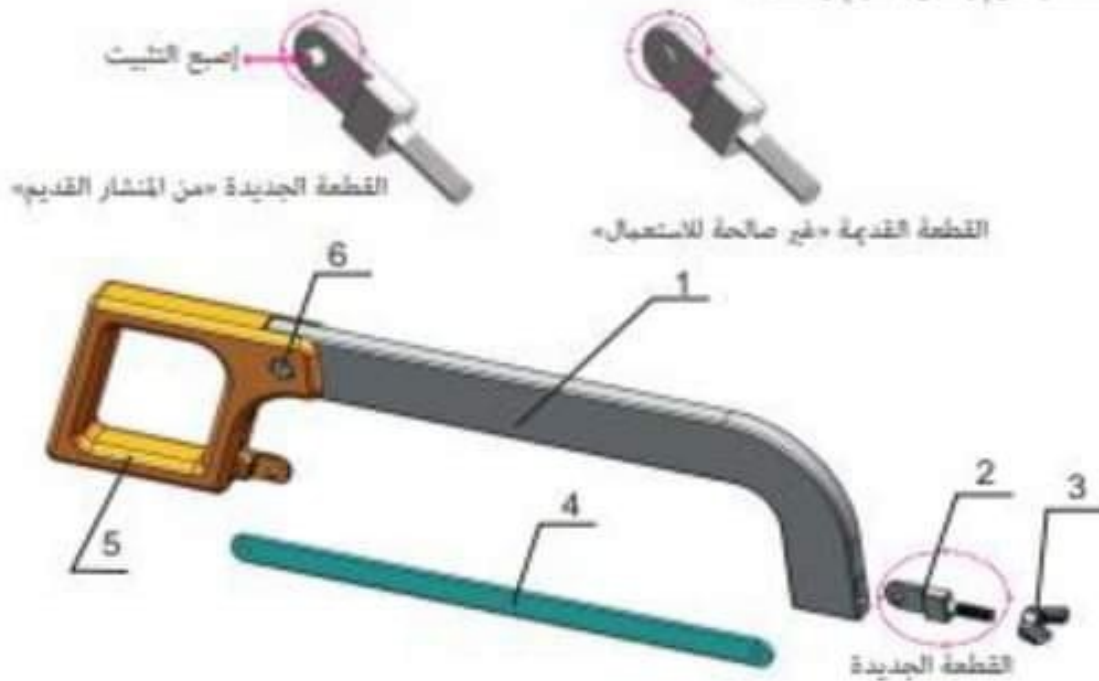
**رسم ثلاثي الأبعاد**  
**رسم مقنك**

الرسم 1

الرسم 2

## النشاط 3 : المنتج التقني : منشار قاطع المعادن

عند استعماله للمنشار فوجين عادل يتكرر إصبع التثبيت الموجود بالقطعة رقم 2، فقام عادل باستبدالها من منشار قديم بنفس الحجم والشكل.



بعد إحضار القطعة البديلة، قم بمساعدة عادل على تركيب المنشار مع إتمام مخطط التركيب :



يدويًا

ما هي الأدوات المستعملة لتركيبه ؟

ما هو اسم القطعة رقم 3 ولماذا وقع الاختيار على هذا النوع ؟

صمولة فراشة وذلك لشكلها الذي يساعد على سهولة تثبيتها يدويًا.

لأقل ثم استعمل الأدوات اللازمة للتعرف على المواد المستعملة لصنع مختلف قطع هذا المنشار :

| الرقم       | وصف المادة                                                         | المادة     |
|-------------|--------------------------------------------------------------------|------------|
| 1 و 5       | مادة معدنية لا تتفاعل مع المغنطيس بلون أبيض فضي خفيفة الوزن        | الألومنيوم |
| 2, 3, 4 و 6 | مادة معدنية تتفاعل مع المغنطيس صلبة سهلة التأكسد يمكن ثنيها ولقيها | الفولاذ    |

## النشاط 5 : المنتج التقني : هيكل الروبوت

في نهاية السنة الدراسية نحصل عادل على معدل ممتاز فأخذه أمه سيارة روبوت مفككة داخل صندوق ورقي. ساعد عادل على تركيب العجلات مع هيكل السيارة.



أتمم المخطط التالي اعتماداً على المراحل التي قمت بها عند تركيب هذا الجزء من الروبوت :



أعد نفس العملية ونفس المراحل لتثبيت العجلة الثانية مع محركها على الهيكل رقم 1 للحصول على الشكل التالي :



ما هي الأدوات التي استعملتها لترتيب هذه العجلات مع هيكل الروبوت ؟



- ☐ 1 مفتاح سداسي داخلي
- ☒ 2 مفك براغي عادي
- ☐ 3 مفتاح برشمة
- ☐ 4 مفتاح رأس سدس

ما هو شكل القطع التالية ؟ (موشوري / أسطواني)



اسطواناني

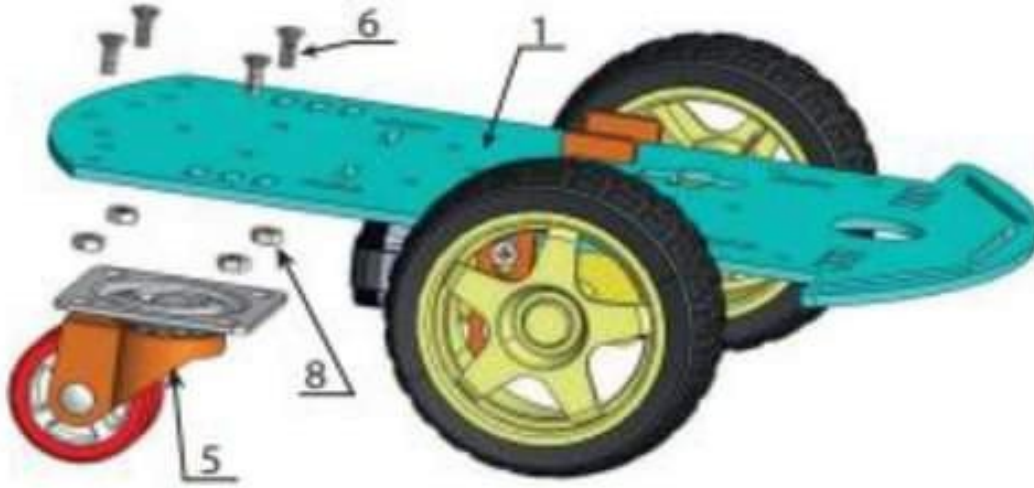


موشوري



اسطواناني

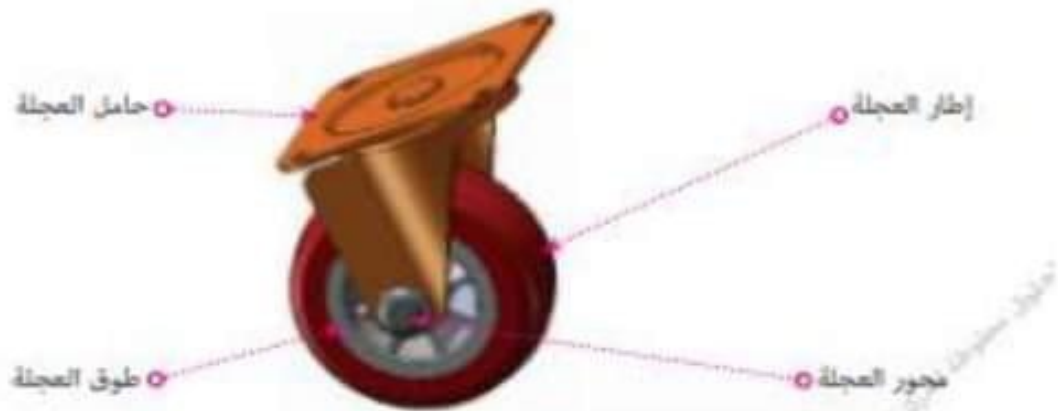
في مرحلة ثالثة قم ب تثبيت العجلة الخلفية مع الهيكل كما هو مبين في الرسوم التالية :



اعتمادا على المراحل التي تمت بها عند تركيب هذه العجلة أتمم مخطط التالي :



تأمل واستعمل الأدوات اللازمة للتعرف على المواد المستخدمة لصنع مختلف قطع العجلة الخلفية.



الفولاذ  
البلاستيك  
الفولاذ  
البلاستيك

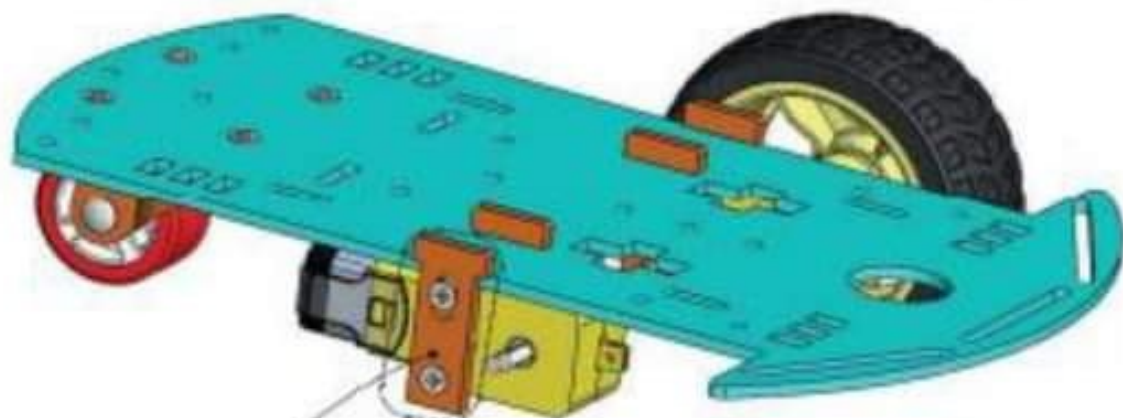
حامل العجلة

الطوق

المحور

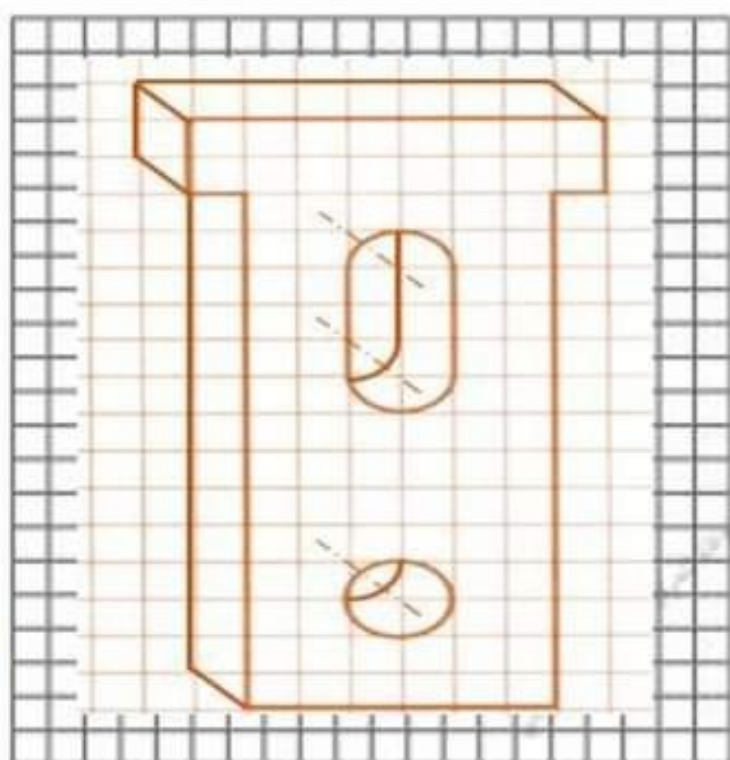
الإطار

لتأخذ القطعة رقم 4 «دعامة المحرك»



أعد رسم هذه القطعة مستعملا المعطيات التالية : اختر اتجاه النظر الذي تريد.

اتجاه النظر :  $\alpha = 45^\circ$  السمك = 6 مم  $K = 0.5$



سلم تكبير

رسمت هذه القطعة بسلم (2:1) : فما هو نوع هذا السلم ؟

## النشاط 6 : أتدرب : قطعة موشورية

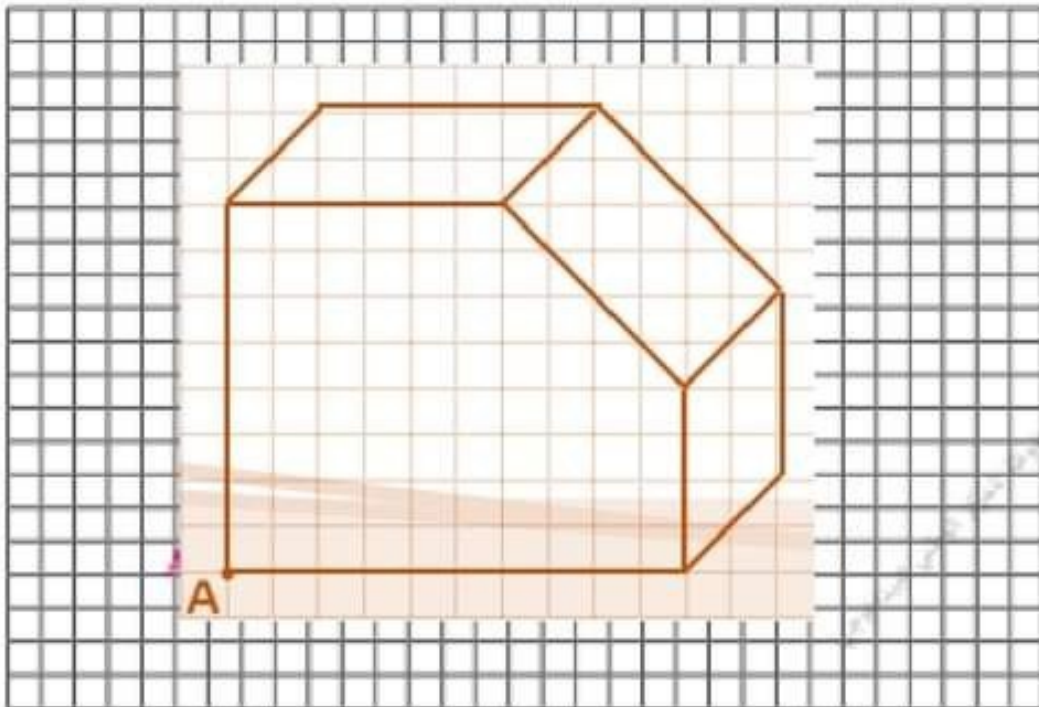
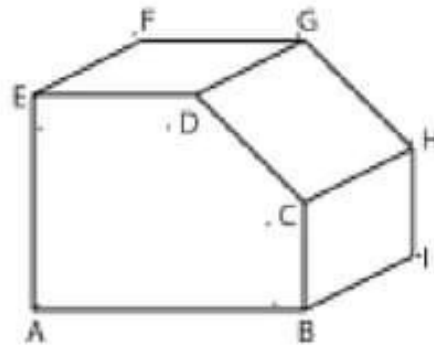
أعد رسم القطعة التالية على الشبكة الخاصة بها حسب المعطيات التالية :

اتجاه النظر: اليمين العلوي

عامل الاستهراب:  $K=0.5$

زاوية الاستهراب:  $\alpha = 45^\circ$

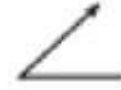
$AB=30\text{سم}$  :  $BC=20\text{سم}$  :  $AE=40\text{سم}$  :  $ED=30\text{سم}$  :  $BI=CH=DG=EF=30\text{سم}$  :



ملاحظة : بدون رسم الجزئيات المخفية.

النشاط 1 : المنتج التقني : مبراة

أهم الرسم ثلاثي الأبعاد لـ « شفرة المبراة » بالاعتماد على المعطيات التالية :



التجاه النظر :

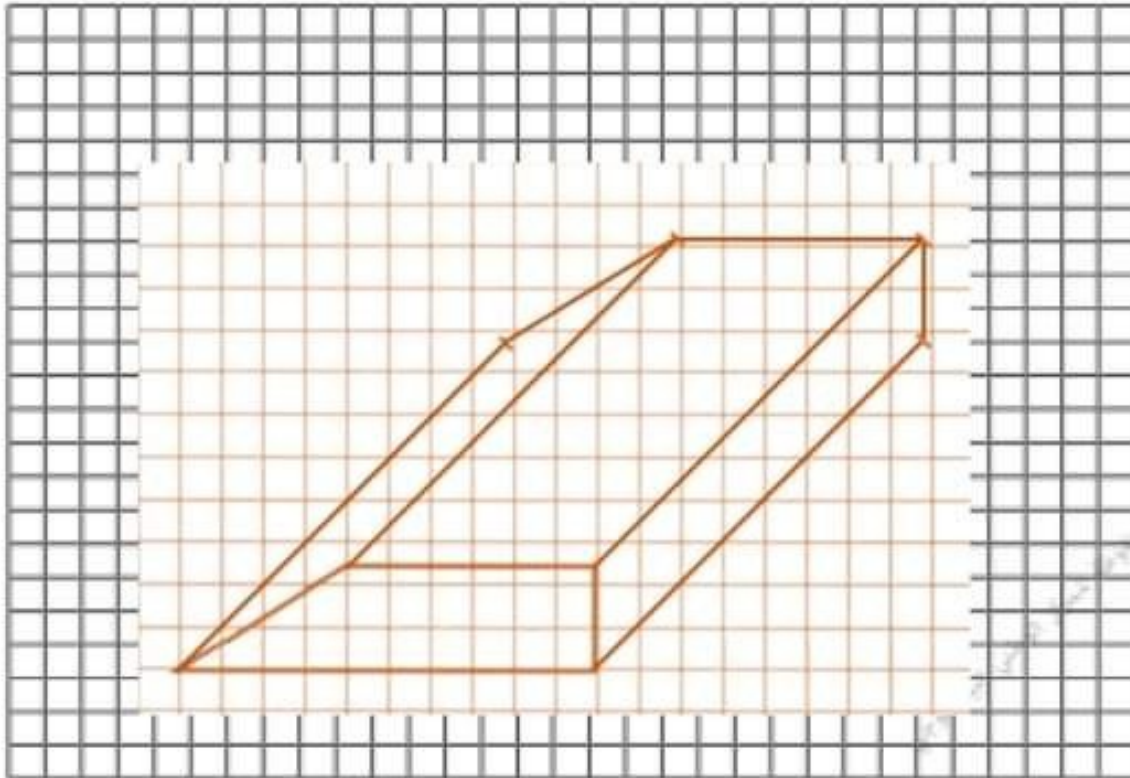
طول القطعة : 20 مم

عامل الاستهراب :  $K = 0,5$

زاوية الاستهراب :  $\alpha = 45^\circ$

السلم الذي ستعمله لرسم هذه القطعة هو 5:1

ما هو نوع السلم المستعمل ؟  
 ما هو طول الخطوط المائلة ؟  
 $50 = 0,5 \times 5 \times 20$  مم



ملاحظة : دون رسم الجزئيات المخفية والثقب مع استعمال المثلثة.

## النشاط 8 : أتدرب : قطعة اسطوانية

أعد رسم القطعة التالية على الشبكة الخاصة بها حسب المعطيات التالية :



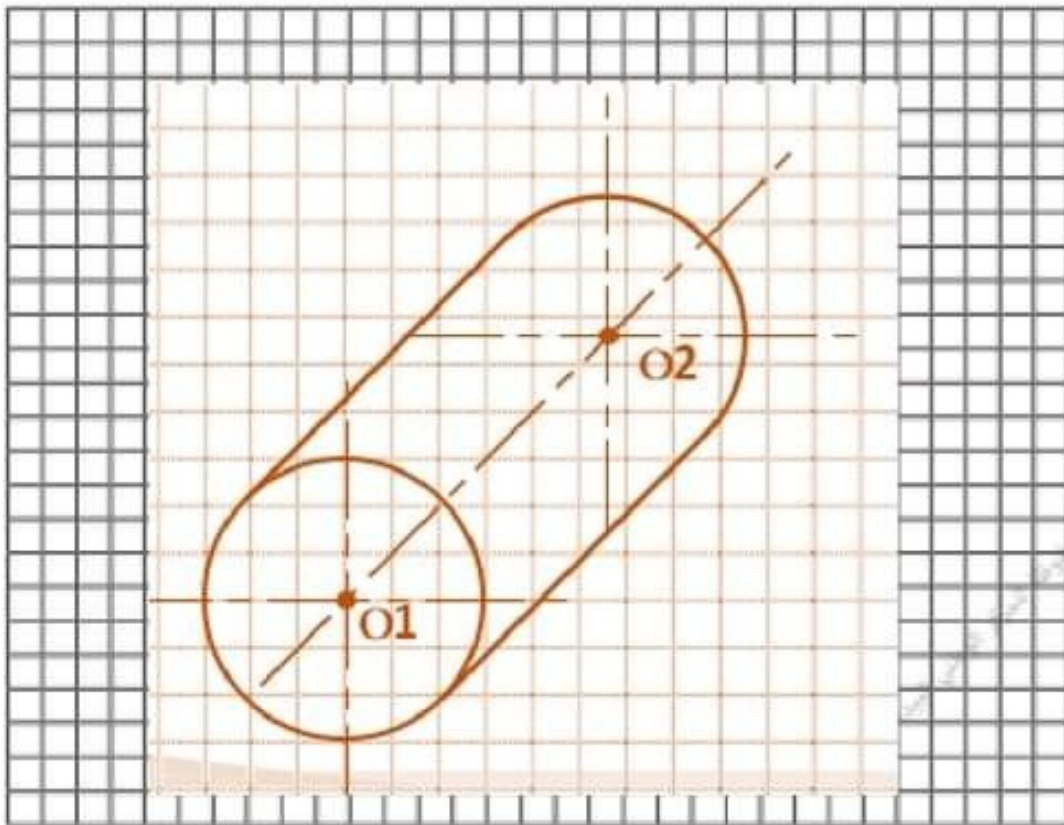
اتجاه النظر :

القطر : 30 مم

طول القطعة : 80 مم

عامل الاستهراب :  $K = 0.5$

زاوية الاستهراب :  $\alpha = 45^\circ$



ملاحظة : يدون رسم الجزئيات المخفية.

## النشاط 9 : أتدرب : قطعة اسطوانية

أعد رسم القطعة التالية على الشبكة الخاصة بها حسب المعطيات التالية :

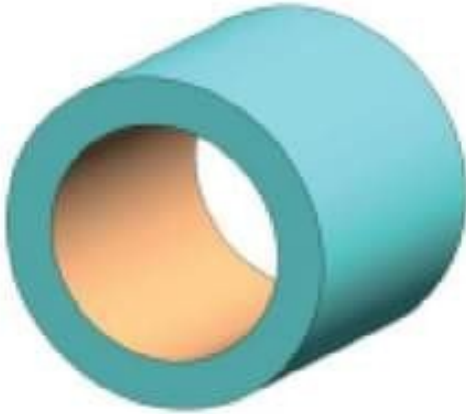
الأسطوانة (القطر :  $d1 = 70$  مم والطول :  $L1 = 60$  مم)

الثقب (القطر :  $d2 = 50$  مم على كامل الأسطوانة)

اتجاه النظر : اليمين السفلي

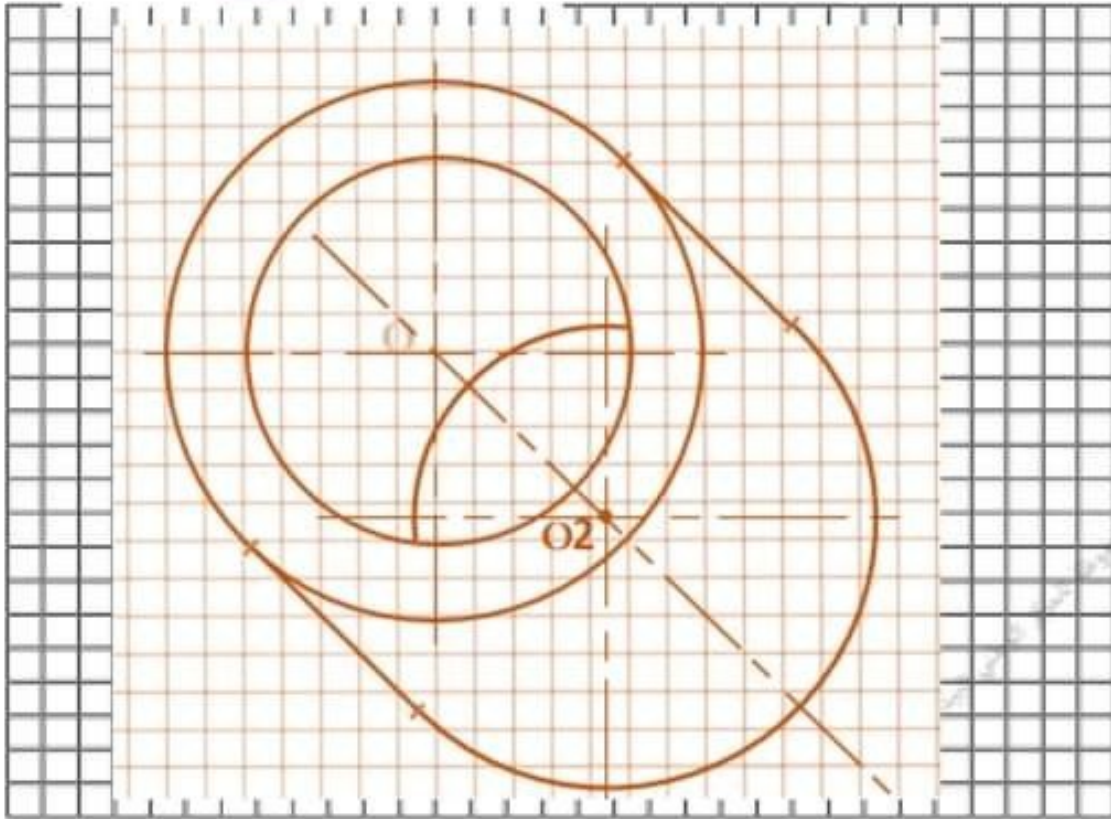
عامل الاستهراب :  $K = 0.5$

زاوية الاستهراب :  $\alpha = 45^\circ$



طول الاسطوانة:

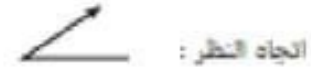
$$60 \times 0,5 = 30 \text{ مم}$$



ملاحظة : بدون رسم الجزئيات المخفية.

## النشاط 10 : أندرِب : قِطْعَة مَوْشُورِيَّة مَرْكَبَة

أَتَمِّمِ الرِّسْمَ ثَلَاثِي الأَبْعَادَ لِلْقِطْعَةِ التَّالِيَةِ :

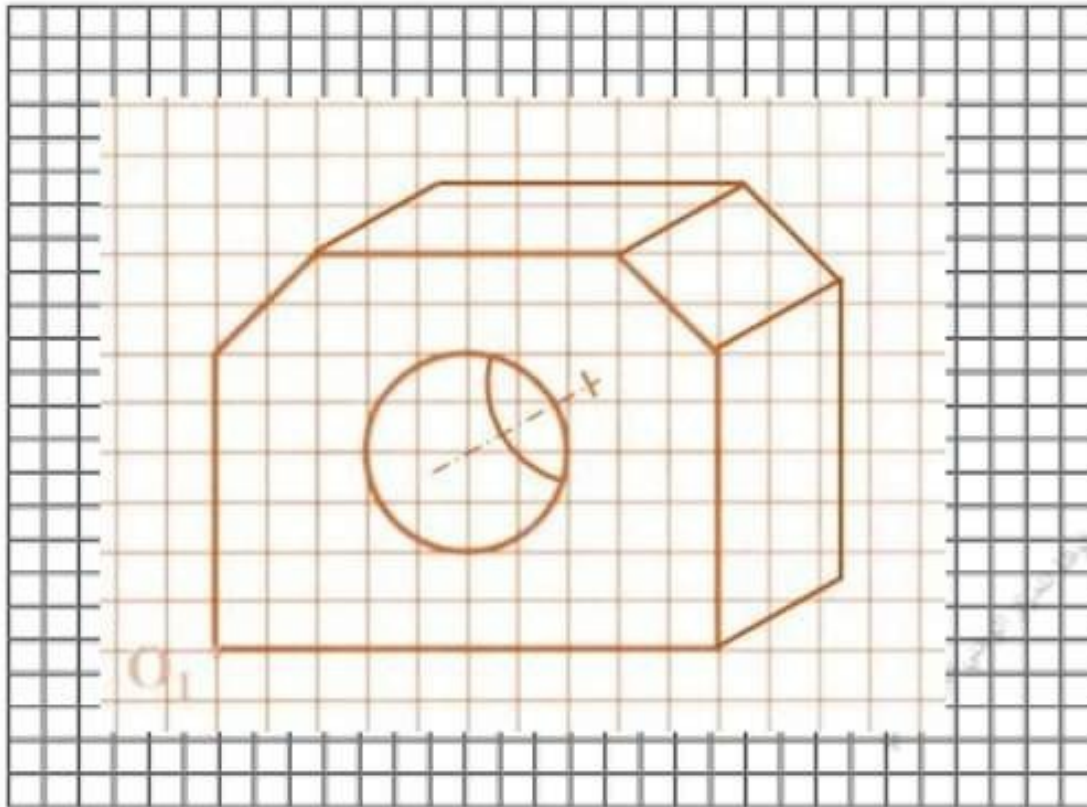


السَّكَّك : 28 مَم

عَامِلُ الاسْتَهْرَابِ :  $K = 0.5$ زَاوِيَةُ الاسْتَهْرَابِ :  $\alpha = 30^\circ$ 

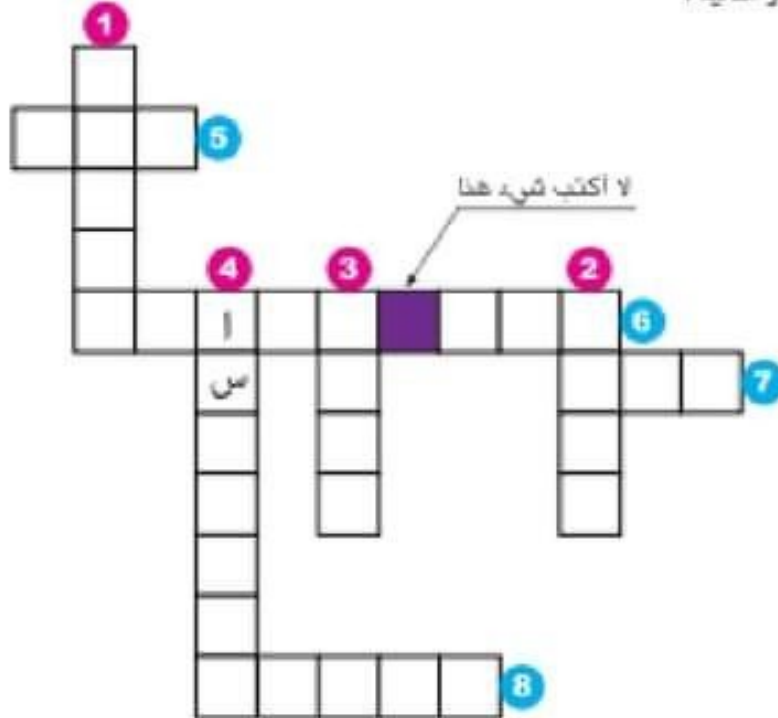
طَوَّلِ الخُطُوطِ المَائِلَةَ:

$$14 \text{ مَم} = 0,5 \times 28$$



مَلاحِظَة : يَدَوِّنُ رِسْمَ الجِزْئِيَّاتِ المَخْفِيَّةِ.

تعرف على العناصر التالية :



عمودي



أفقي



وضعية الإنطلاق

مهلا مهلا يا سيدي، ألم تلاحظ أنك  
بلغت في إعطاء الأرقام الأوصاف، لقد توثقت أفكارني

كان عليك أن تستعمل لغة أخرى .

لا، بل لغة ..... ، أي لغة التعبير البنيوي.

**النجار**

من فضلك، أريد أن تصنع لي مطرقة خشبية مكونة من قطعتين: المقبض والرأس

- المقبض أسطوانتي الشكل طوله 120 سم و قطرها 20 سم .
- رأس المطرقة موشوري الشكل طولها 10 سم و عرضها 60 سم  
و سبكها 60 مم بها شطف ذو زاوية 45°، كما تحتوي على فتحة  
طولها 20 سم و عرضها 20 مم

ما هو الحل الأنسب لنا ؟

هل تقصد اللغة الفرنسية؟

**الحريف**

✓ تعريف الرسم التقني:

الرسم التقني هو ..... للتعبير عن خصائص قطعة ما ( الشكل، كيفة الصنع، كيفة أدائها لوظيفتها ... )  
يستعملها التقنيون و ذلك بالاعتماد على ..... محددة متفق عليها عالميا.

✓ أنواع الرسوم التقنية :

| العدد | الوصف   | المادة  |
|-------|---------|---------|
| 1     | المقبض  | الخشب   |
| 1     | الرأس   | الخشب   |
| 1     | البراغي | الفولاذ |
| 1     | البراغي | الفولاذ |

ماذا يسمى هذا الجدول :

كم عدد القطع المكونة للمطرقة :

ما هو الفرق بين الرقم و العدد :

بعد صناعة النجار لقطع المكونة للمطرقة قام بتركيبها ،

• أكمل مخطط التركيب للمطرقة :



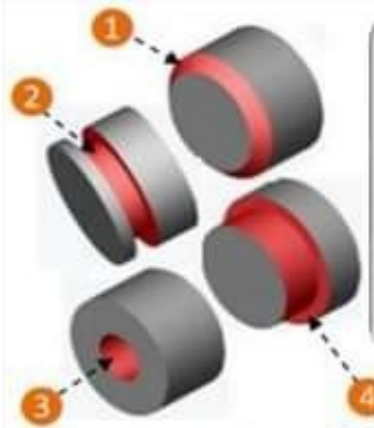
• أكمل مخطط التفكيك للمطرقة :



ما هو الهدف من عملية التفكيك :

✓ ماهي أشكال القطع و ماهي الجزئيات التي توجد بها ؟

..... القطع



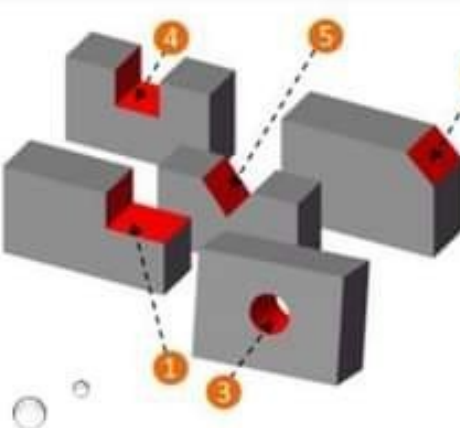
..... - 1

..... - 2

..... - 3

..... - 4

..... القطع



..... - 1

..... - 2

..... - 3

..... - 4

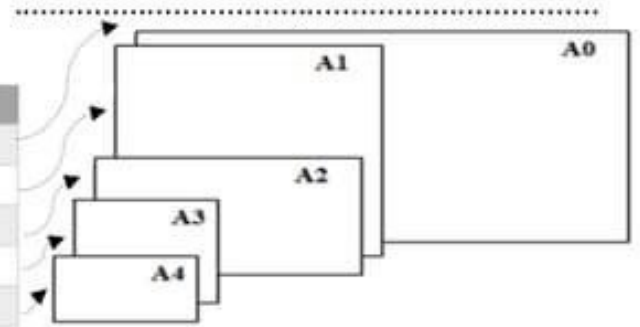
..... - 5

حدد اسم كل عملية تقنية منجزة على القطعة رقم 1

✓ بعض القواعد الأساسية في الرسم التقني :

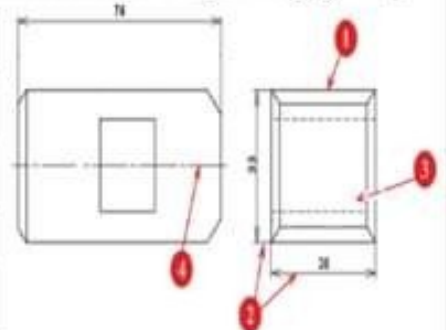
أ - المقاسات :

| الرمز | المقاس ( وحدة القياس هي المليمتر ) |
|-------|------------------------------------|
| A 0   | .....                              |
| A 1   | .....                              |
| A 2   | .....                              |
| A 3   | .....                              |
| A 4   | .....                              |



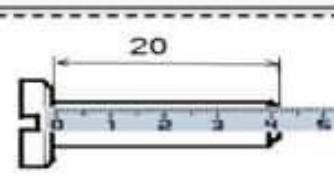
ب - أنواع الخطوط :

| الرقم | اسم الخط | مجال استعمال | الرسم |
|-------|----------|--------------|-------|
| 1     | .....    | .....        | ..... |
| 2     | .....    | .....        | ..... |
| 3     | .....    | .....        | ..... |
| 4     | .....    | .....        | ..... |

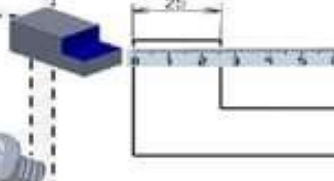


$$\frac{\text{السم}}{\text{البعد}} = \frac{\text{البعد}}{\text{السم}}$$

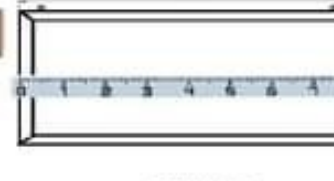
ج - السلم :



..... = ..... = .....  
.....  
نوع السلم :



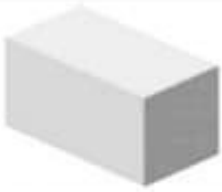
..... = ..... = .....  
.....  
نوع السلم :



..... = ..... = .....  
.....  
نوع السلم :



✓ -مراحل انجاز الرسم ثلاثي الأبعاد لقطعة موشورية :



تطبيق 1: انجز رسم ثلاثي الابعاد لمتوازي مستطيلات علما و ان:

\* الطول = 50 مم \* العرض = 40 مم \* السمك = 30 مم \* زاوية الاستهراب 30°

مراحل الرسم :

1- نرسم الوجه الأمامي ABCD

2- نحدد اتجاه النظر : .....

3- نحدد زاوية الاستهراب : .....

4- نرسم الخطوط المائلة

5- نحسب طول الخط المائل علما ان  $K = 0.5$

طول الخط المائل = ..... × .....

..... =

6- نربط حدود الخطوط المائلة .

A .



تطبيق 2: انجز رسم ثلاثي الابعاد لحزة علما و ان:

1- سمك القطعة = 60 مم

2- اتجاه النظر : اليسار العلوي

3- زاوية الاستهراب : 60°

4- عامل الاستهراب  $k = 0.5$

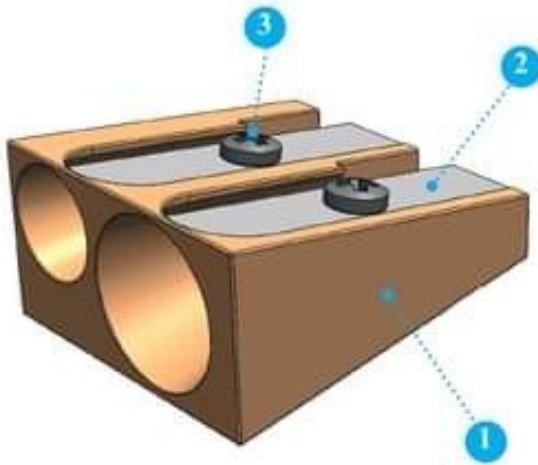
طول الخط المائل = ..... × .....

..... × ..... =

..... =

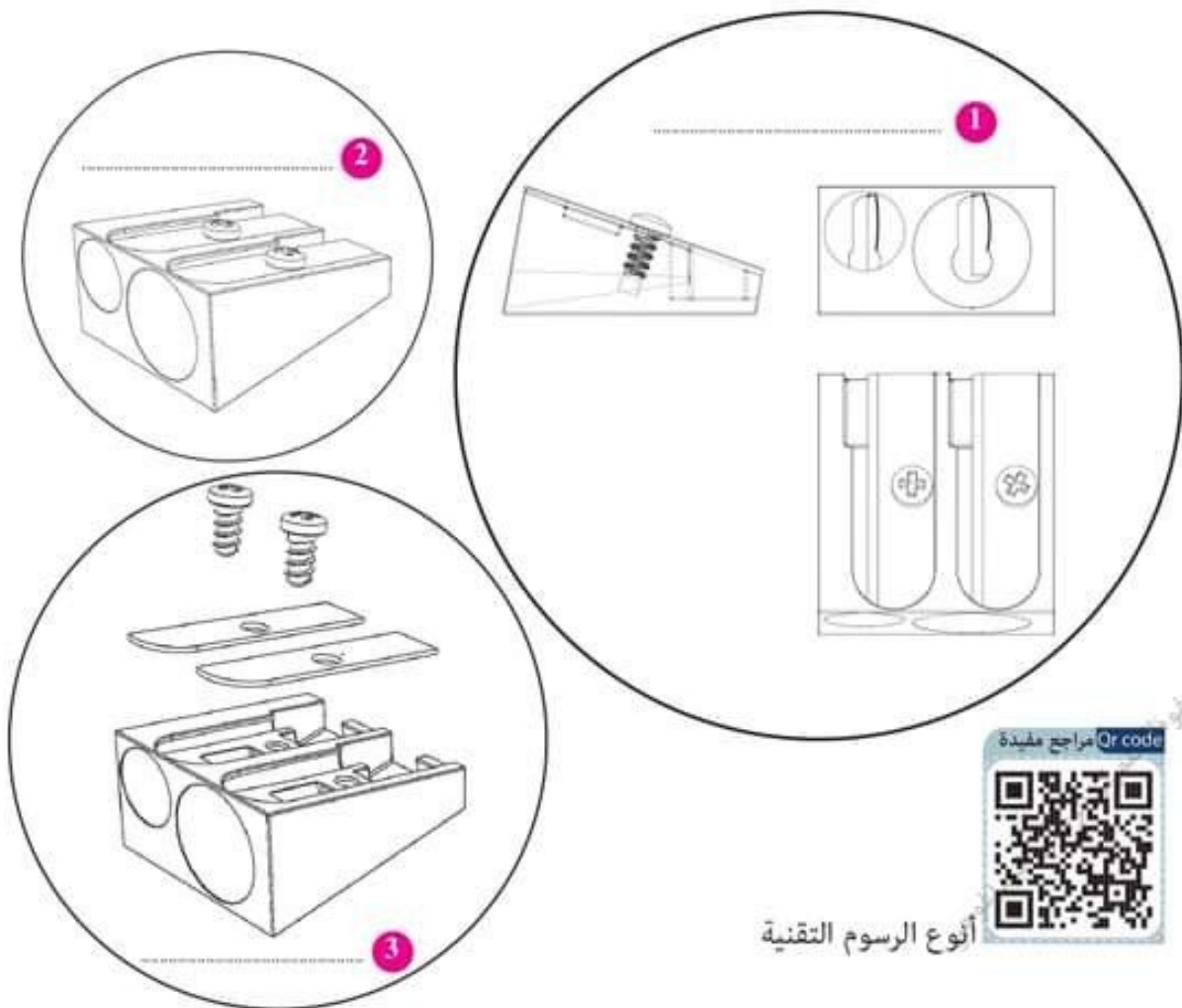
## النشاط 1 : المنتج التقني : مبراة

قرّر عادل شحذ شفرات المبراة قصد جعلها أكثر حدة حتى تمكّنه من برّي أقلامه بسهولة، فقام بتفكيكها.



| الرقم | العدد | الاسم        |
|-------|-------|--------------|
| 3     | 2     | برغي التثبيت |
| 2     | 2     | شفرة القطع   |
| 1     | 1     | الجسم        |

تعرف على أنواع الرسوم التالية :



أنواع الرسوم التقنية

على كم من قطعة تحتوي هذه المبراة ؟

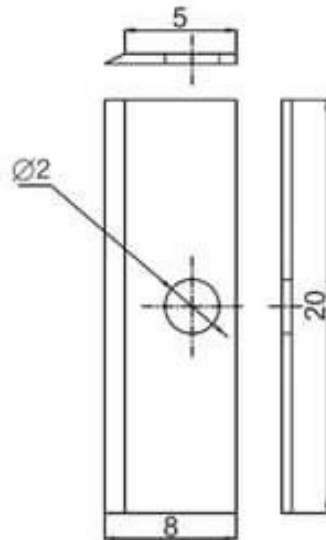
لماذا قام عادل بتفكيك المبراة؟  
بعد تفكيك المبراة وشحذ الشفرات ساعد عادل على تركيبها وذلك بإتمام المخطط التالي.



ما هي الأداة المستعملة لفك القطعة رقم 3 وتركيبها؟  
تعرف على المواد المستعملة لصنع كل قطع من القطع الموجودة بالمبراة؟

| الرقم | وصف المادة                                                                    | المادة |
|-------|-------------------------------------------------------------------------------|--------|
| 1     | مادة غير معدنية خفيفة الوزن بألوان مختلفة وتكلفة منخفضة سهلة التشكيل بالقولبة |        |
| 2 و 3 | مادة معدنية تتفاعل مع المغنطيس صلبة سهلة التأكسد يمكن ثنيها وثقبها            |        |

لنأخذ الرسم التالي : رسم شفرة المبراة 2



ما هو اسم هذا الرسم؟  
ما هو نوع السلم الذي اعتمده عادل في رسم شفرة المبراة؟ (قارنه بالحجم الحقيقي للشفرة)

☐ حقيقي

ضع علامة (X) أمام الاختيار الصحيح

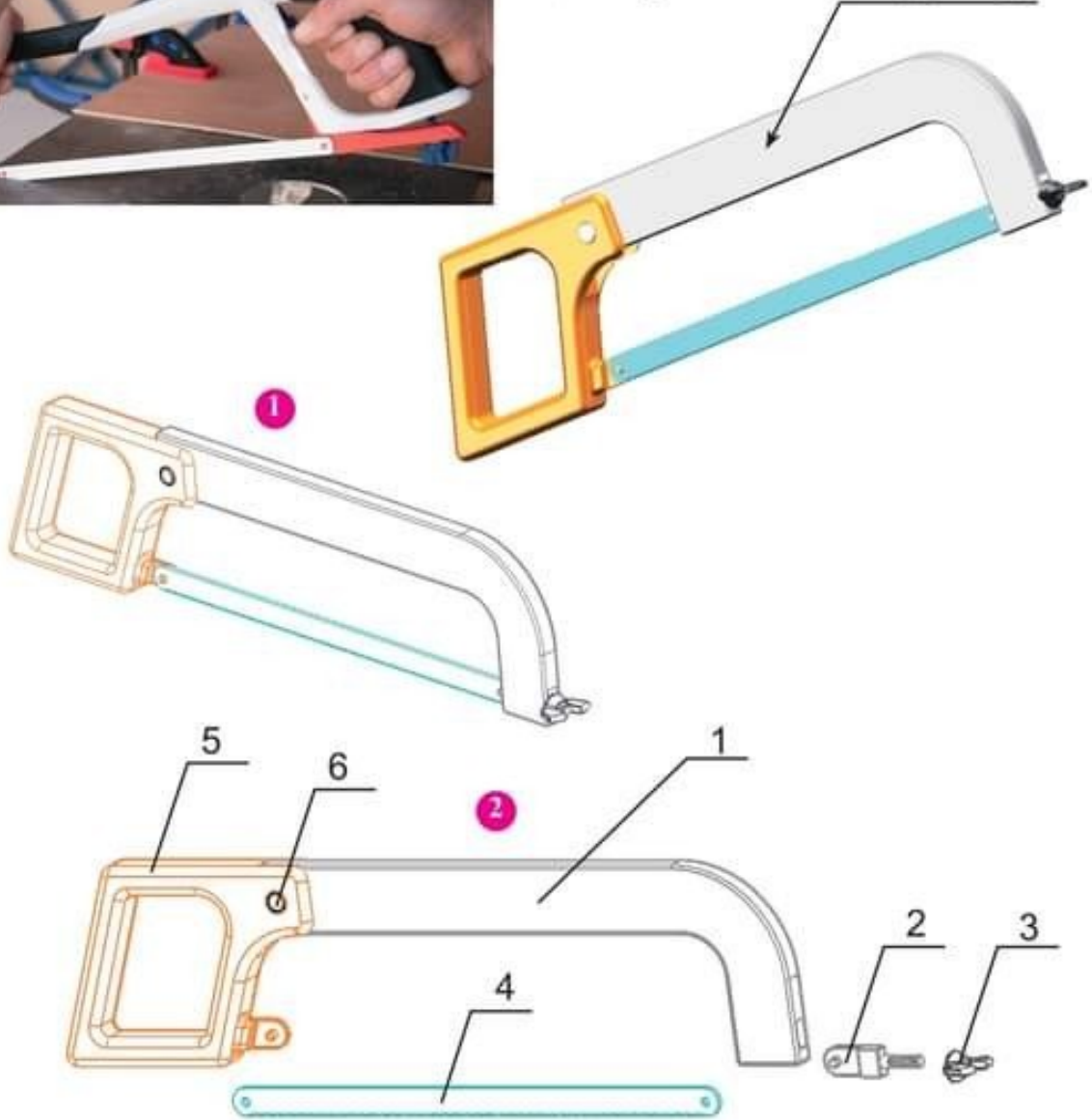
☐ تصغير

☐ تكبير

## النشاط 3 : المنتج التقني : منشار قاطع المعادن



هو أداة يدوية تستعمل عادة لقطع المعادن.



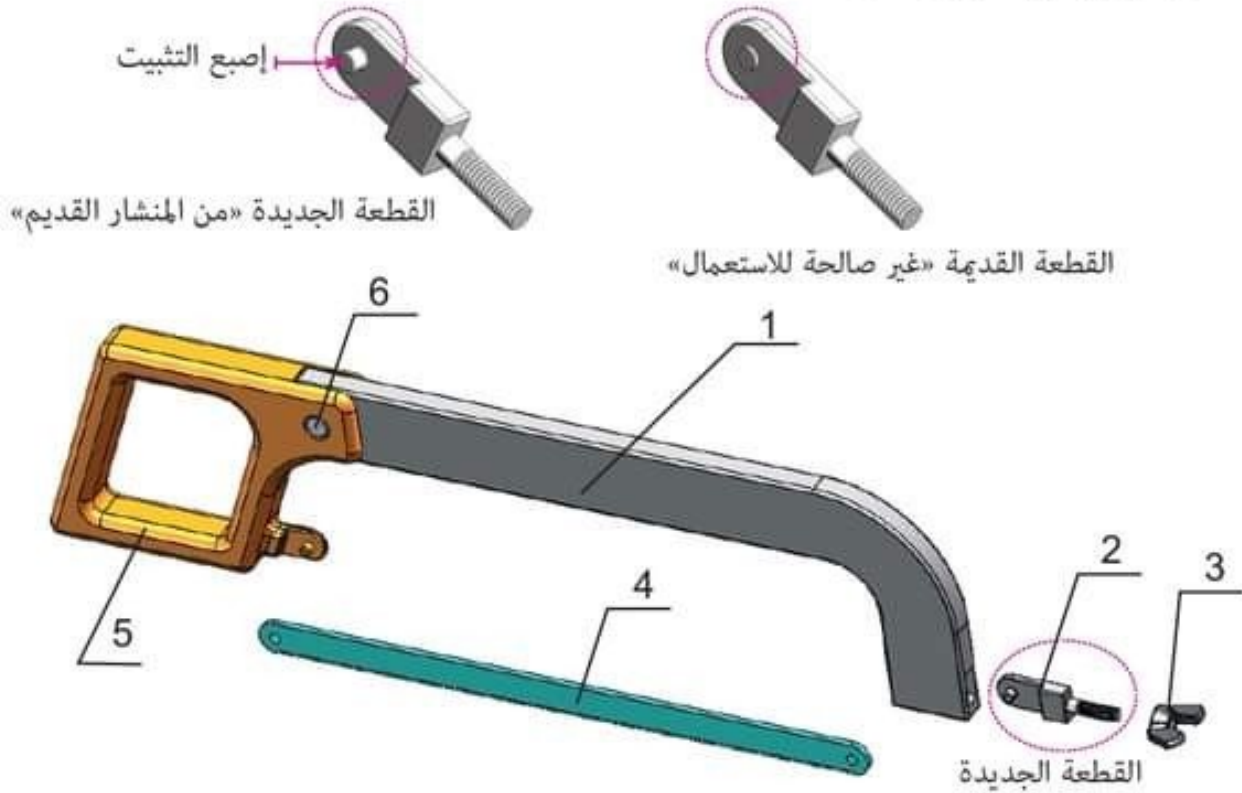
| الرقم | العدد | التسمية        | الرقم | العدد | التسمية |
|-------|-------|----------------|-------|-------|---------|
| 3     | 1     | صمولة فراشة    | 6     | 1     | المشبك  |
| 2     | 1     | الحامل المتحرك | 5     | 1     | المقبض  |
| 1     | 1     | الهيكل         | 4     | 1     | الشفرة  |

تعرف على أنواع الرسوم التقنية التالية :

|         |
|---------|
| الرسم 1 |
| الرسم 2 |

## النشاط 3 : المنتج التقني : منشار قاطع المعادن

عند استعماله للمنشار فوجئ عادل بتكسر إصبع التثبيت الموجود بالقطعة رقم 2، فقام عادل باستبدالها من منشار قديم بنفس الحجم والشكل.



بعد إحضار القطعة البديلة، قم بمساعدة عادل على تركيب المنشار مع إتمام مخطط التركيب :



ما هي الأدوات المستعملة لتركيبه ؟

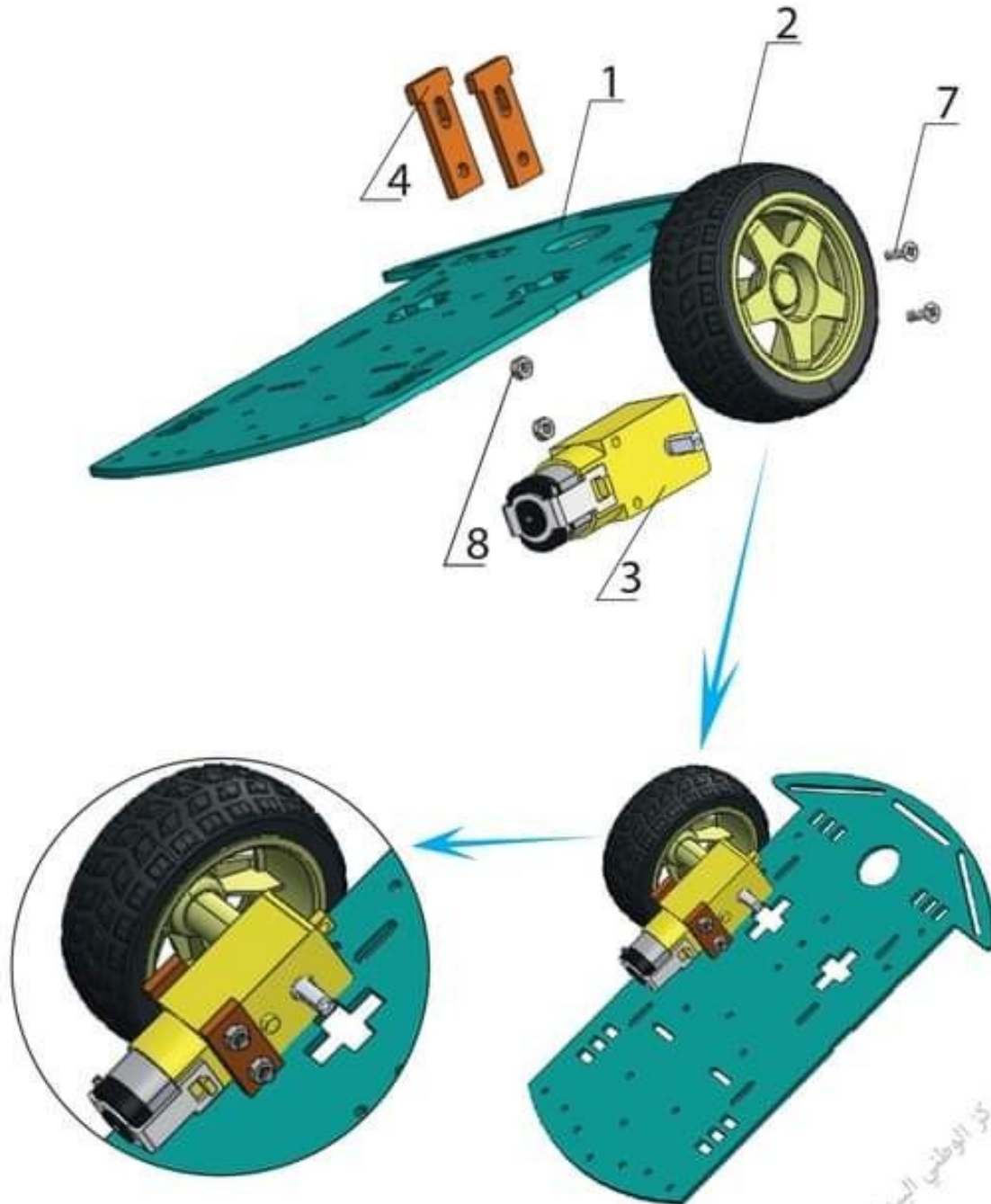
ما هو اسم القطعة رقم 3 ولماذا وقع الاختيار على هذا النوع ؟

تأمل ثم استعمل الأدوات اللازمة للتعرف على المواد المستعملة لصنع مختلف قطع هذا المنشار :

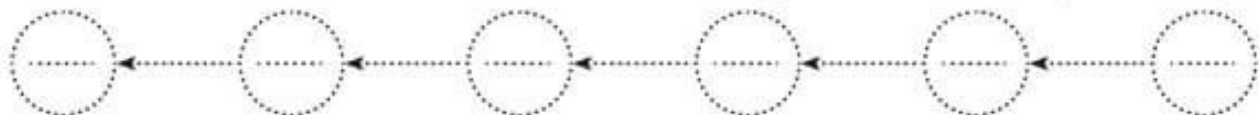
| الرقم       | وصف المادة                                                         | المادة |
|-------------|--------------------------------------------------------------------|--------|
| 1 و 5       | مادة معدنية لا تتفاعل مع المغنطيس بلون أبيض فضي خفيفة الوزن        |        |
| 2, 3, 4 و 6 | مادة معدنية تتفاعل مع المغنطيس صلبة سهلة التأكسد يمكن ثنيها وثقبها |        |

## النشاط 5 : المنتج التقني : هيكل الروبوت

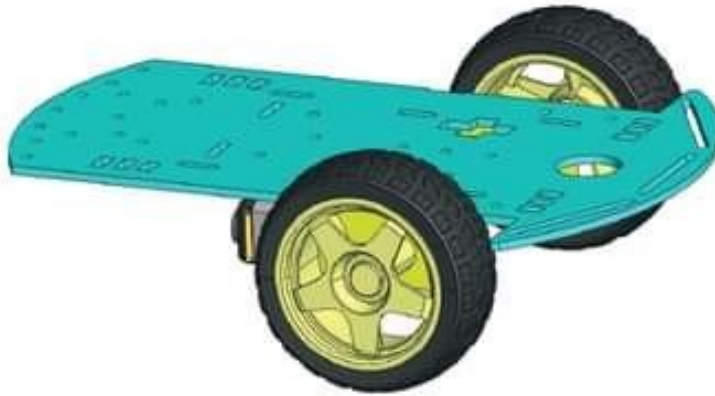
في نهاية السنة الدراسية تحصل عادل على معدل ممتاز فأهدته أمه سيارة روبوت مفككة داخل صندوق ورقي. ساعد عادل على تركيب العجلات مع هيكل السيارة.



أتمم المخطط التالي اعتماداً على المراحل التي قمت بها عند تركيب هذا الجزء من الروبوت :



أعد نفس العملية ونفس المراحل لتثبيت العجلة الثانية مع محركها على الهيكل رقم 1 للحصول على الشكل التالي :



ما هي الأدوات التي استعملتها لتركيب هذه العجلات مع هيكل الروبوت ؟



- ☐ 1 مفتاح سداسي داخلي
- ☐ 2 مفك براغي عادي
- ☐ 3 مفتاح برشمة
- ☐ 4 مفتاح رأس مسدس

ما هو شكل القطع التالية ؟ (موشوري / أسطواني)

إطار عجلة الروبوت



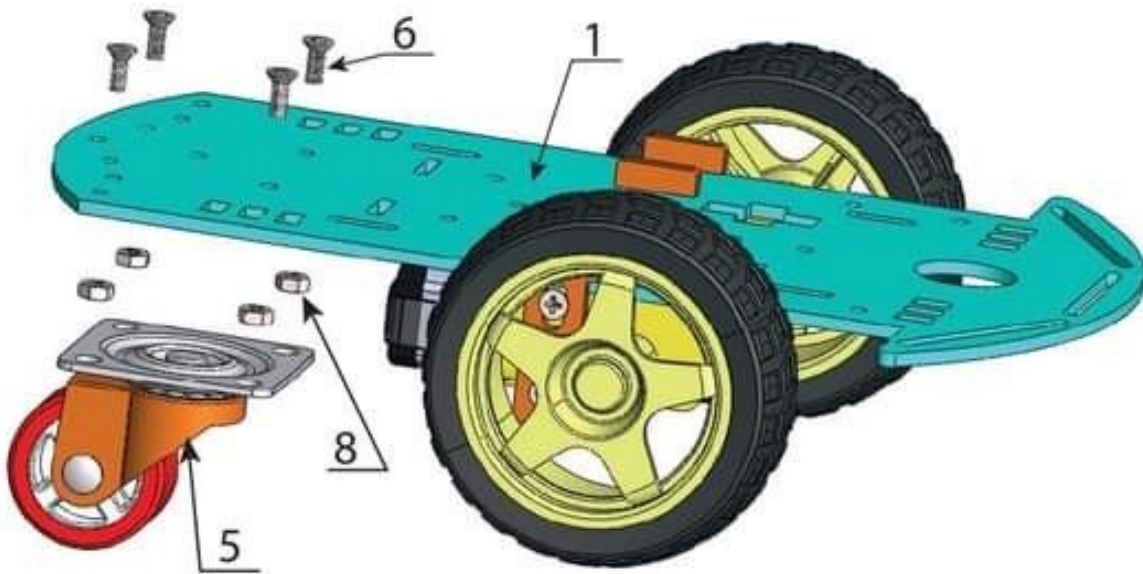
دعامة المحرك



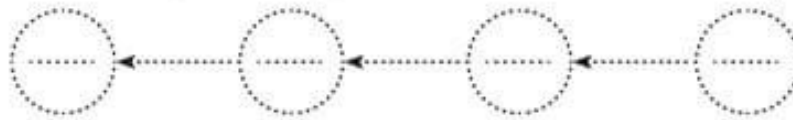
طوق عجلة الروبوت



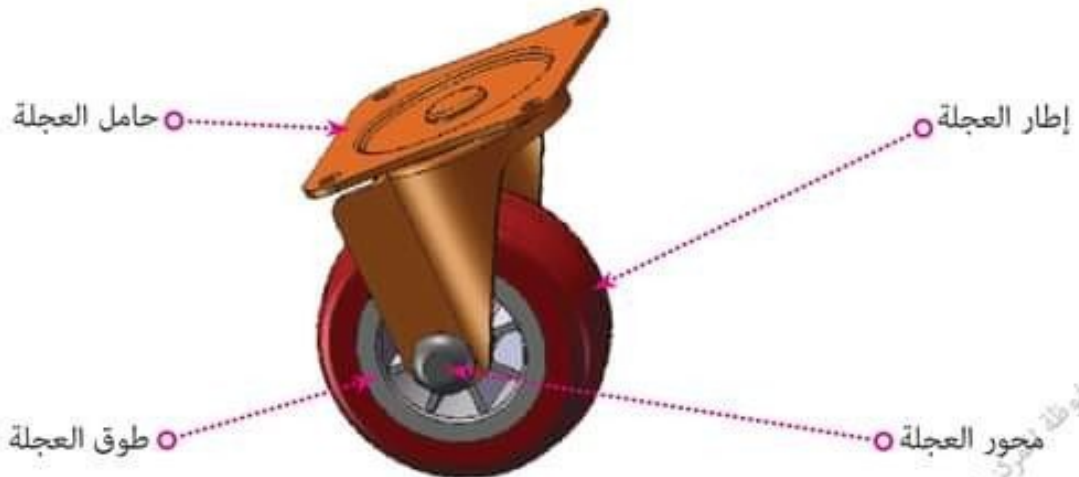
في مرحلة ثالثة قم بتثبيت العجلة الخلفية مع الهيكل كما هو مبين في الرسوم التالية :



اعتمادا على المراحل التي قمت بها عند تركيب هذه العجلة أتمم مخطط التالي :

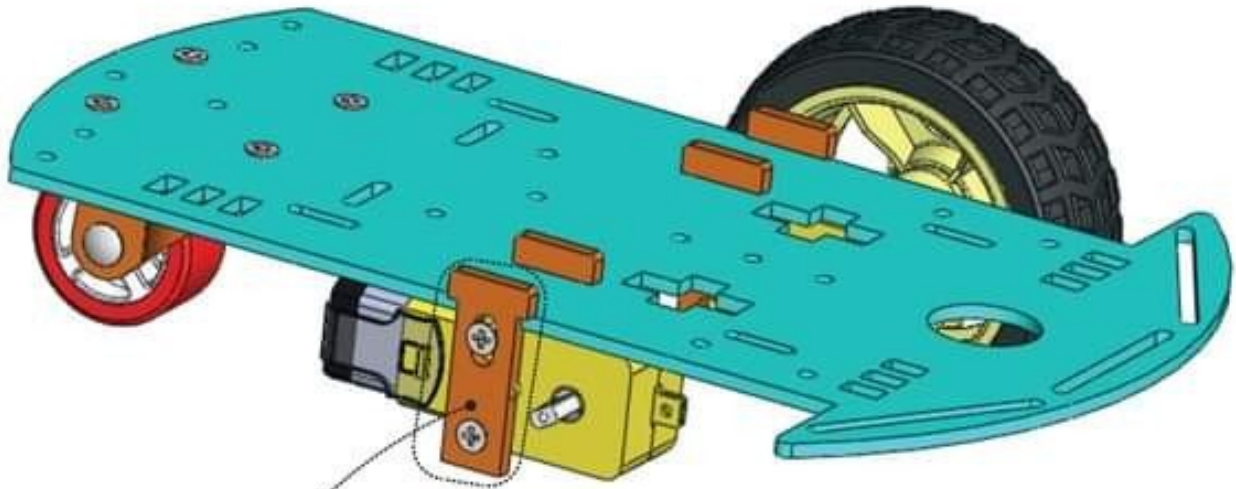


تأمل واستعمل الأدوات اللازمة للتعرف على المواد المستعملة لصنع مختلف قطع العجلة الخلفية.



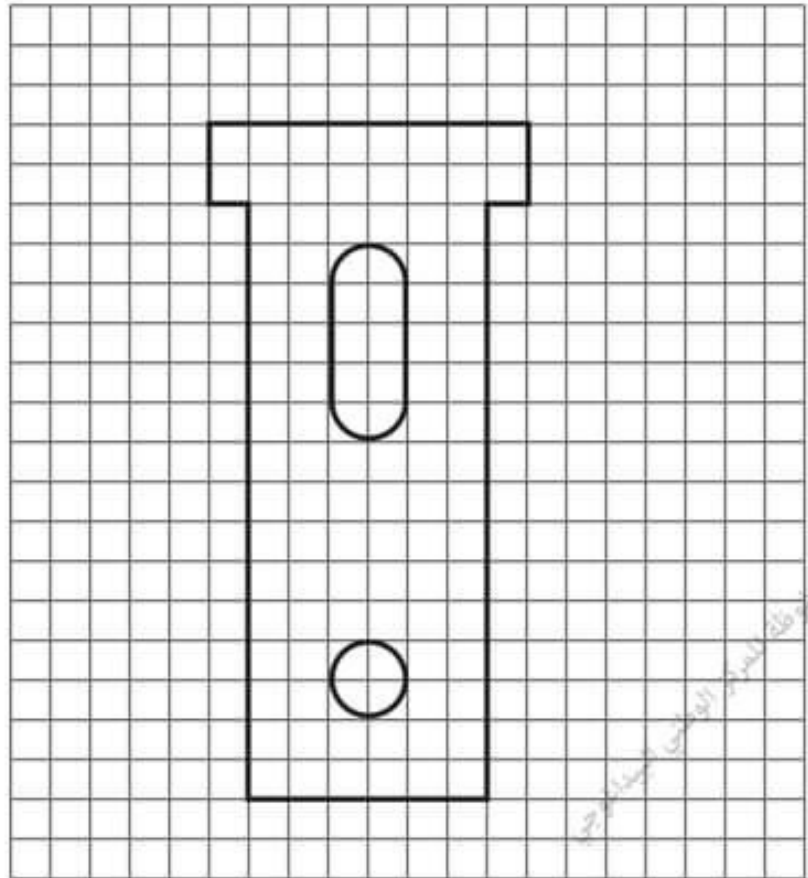
|       |             |
|-------|-------------|
| ..... | حامل العجلة |
| ..... | الطوق       |
| ..... | المحور      |
| ..... | الإطار      |

لنأخذ القطعة رقم 4 «دعامة المحرك»



أعد رسم هذه القطعة مستعملا المعطيات التالية : اختر اتجاه النظر الذي تريد.

اتجاه النظر :  $\alpha = 45^\circ$  السمك = 6 مم  $K = 0.5$



رسمت هذه القطعة بسلم (2:1) : فما هو نوع هذا السلم ؟

## النشاط 6 : أتدرب : قطعة موشورية

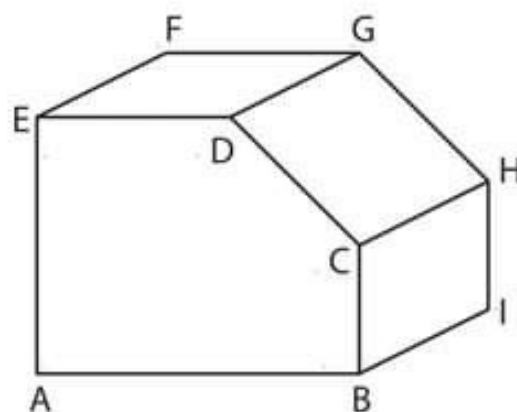
أعد رسم القطعة التالية على الشبكة الخاصة بها حسب المعطيات التالية :

اتجاه النظر: اليمين العلوي

عامل الاستهراب:  $K=0.5$

زاوية الاستهراب:  $\alpha = 45^\circ$

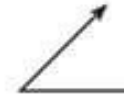
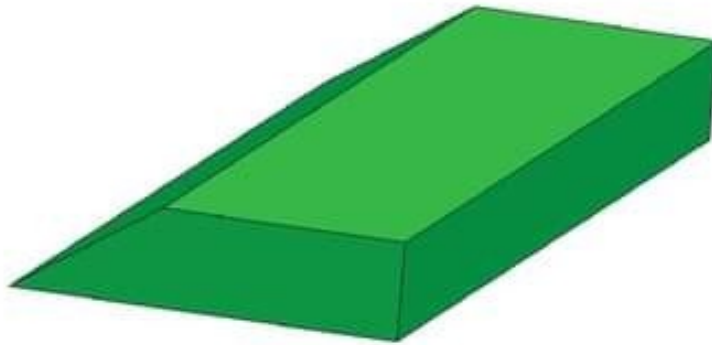
$AB=50$  مم ؛  $BC=20$  مم ؛  $AE=40$  مم ؛  $ED=30$  مم ؛  $BI=CH=DG=EF=30$  مم ؛



ملاحظة : بدون رسم الجزئيات المخفية.

## النشاط 1 : المنتج التقني : مبراة

أتمم الرسم ثلاثي الأبعاد لـ « شفرة المبراة » بالاعتماد على المعطيات التالية :



اتجاه النظر :

طول القطعة : 20 مم

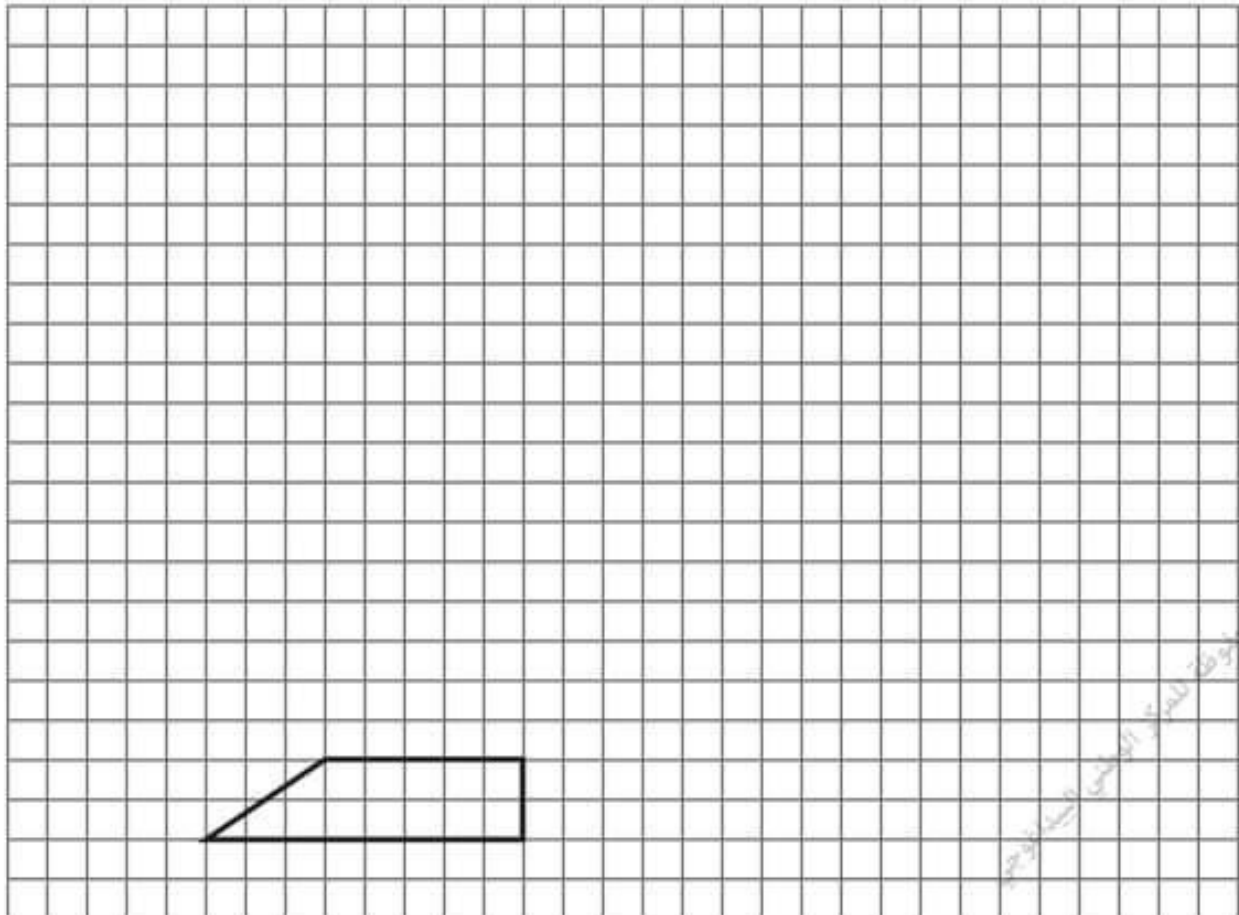
عامل الاستهراب :  $K = 0,5$

زاوية الاستهراب :  $\alpha = 45^\circ$

السلم الذي سنستعمله لرسم هذه القطعة هو 5:1

ما هو نوع السلم المستعمل ؟

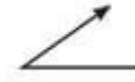
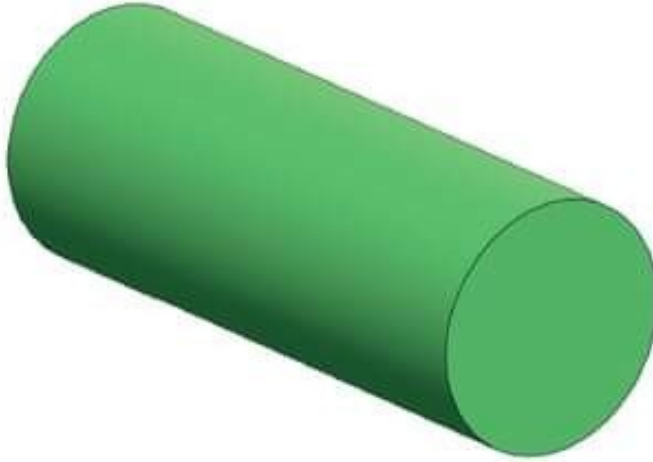
ما هو طول الخطوط المائلة ؟



ملاحظة : دون رسم الجزئيات المخفية والثقب مع استعمال المنقلة.

## النشاط 8 : أتدرب : قطعة اسطوانية

أعد رسم القطعة التالية على الشبكة الخاصة بها حسب المعطيات التالية :



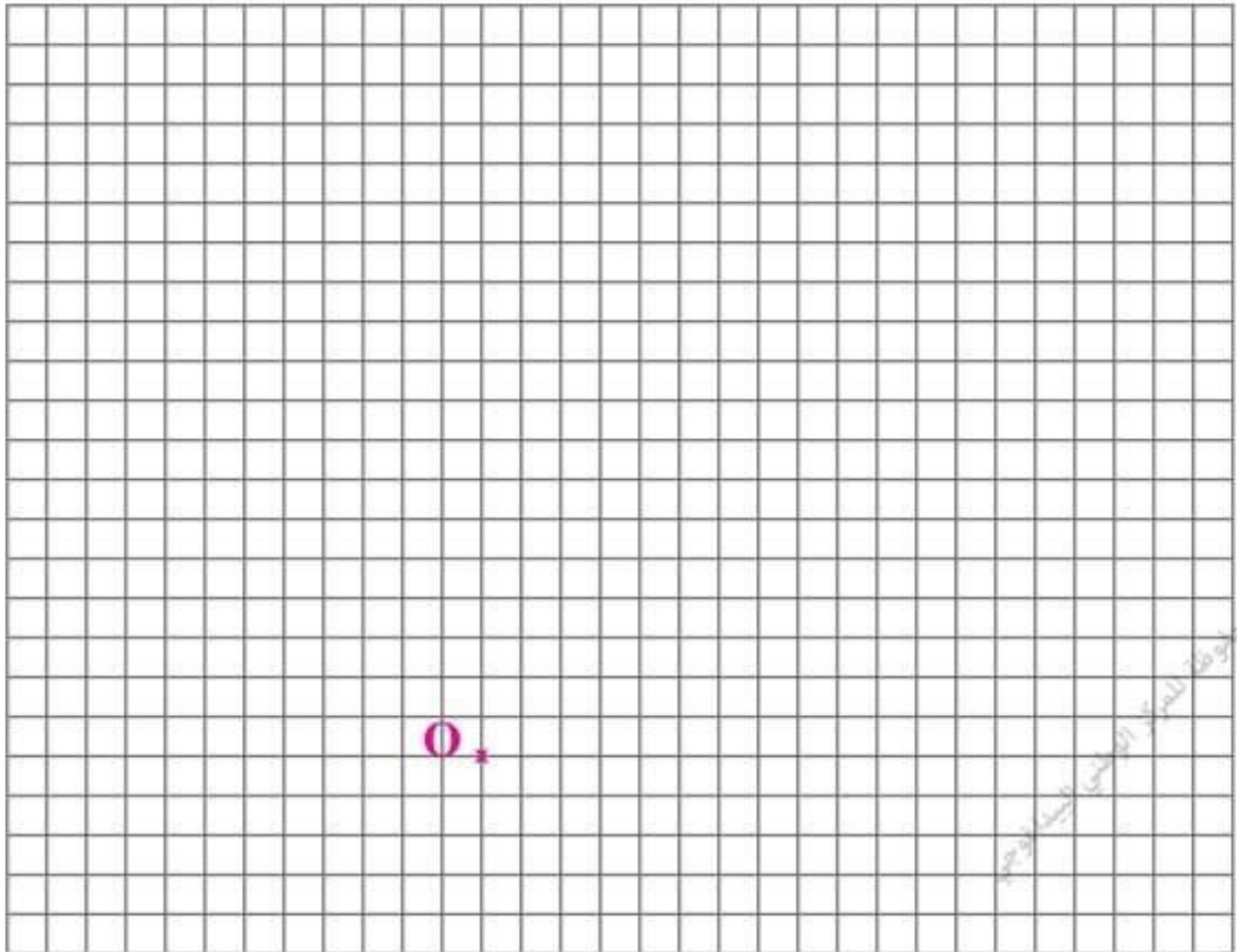
اتجاه النظر :

القطر : 30 مم

طول القطعة : 80 مم

عامل الاستهراب :  $K = 0.5$

زاوية الاستهراب :  $\alpha = 45^\circ$



ملاحظة : بدون رسم الجزئيات المخفية.

## النشاط 9 : أتدرب : قطعة اسطوانية

أعد رسم القطعة التالية على الشبكة الخاصة بها حسب المعطيات التالية :

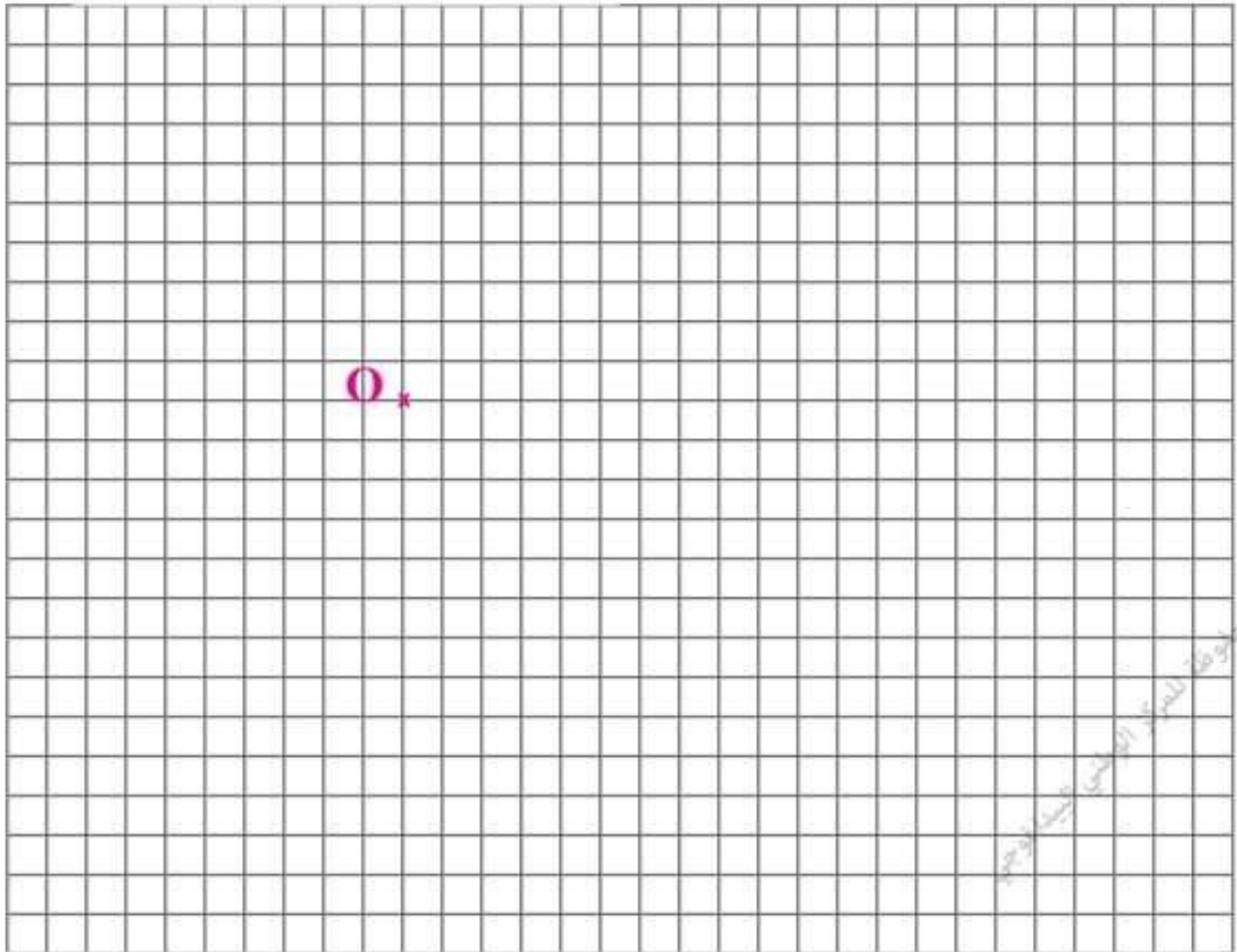
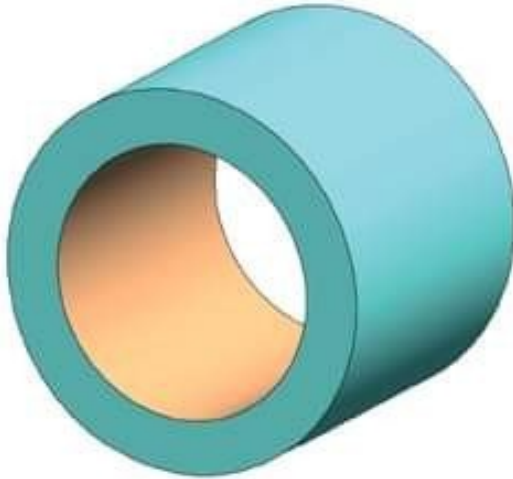
الإسطوانة (القطر :  $d1 = 70$  مم والطول :  $L1 = 60$  مم)

الثقب (القطر :  $d2 = 50$  مم على كامل الاسطوانة)

اتجاه النظر : اليمين السفلي

عامل الاستهراب :  $K = 0.5$

زاوية الاستهراب :  $\alpha = 45^\circ$

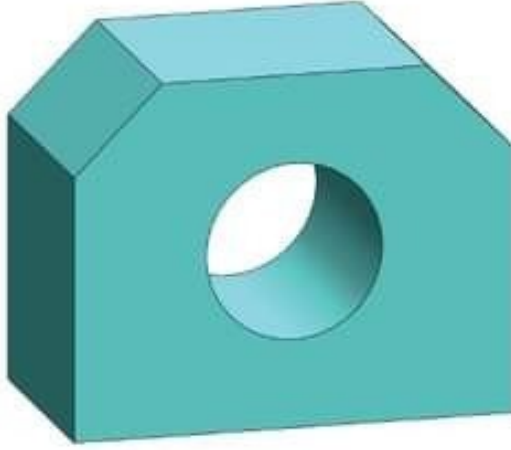


ملاحظة : بدون رسم الجزئيات المخفية.

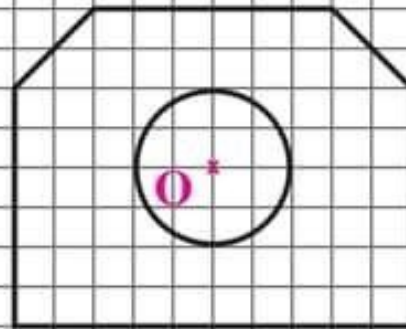
## النشاط 10 : أتدرب : قطعة موشورية مركبة

أتمم الرسم ثلاثي الأبعاد للقطعة التالية :

اتجاه النظر :



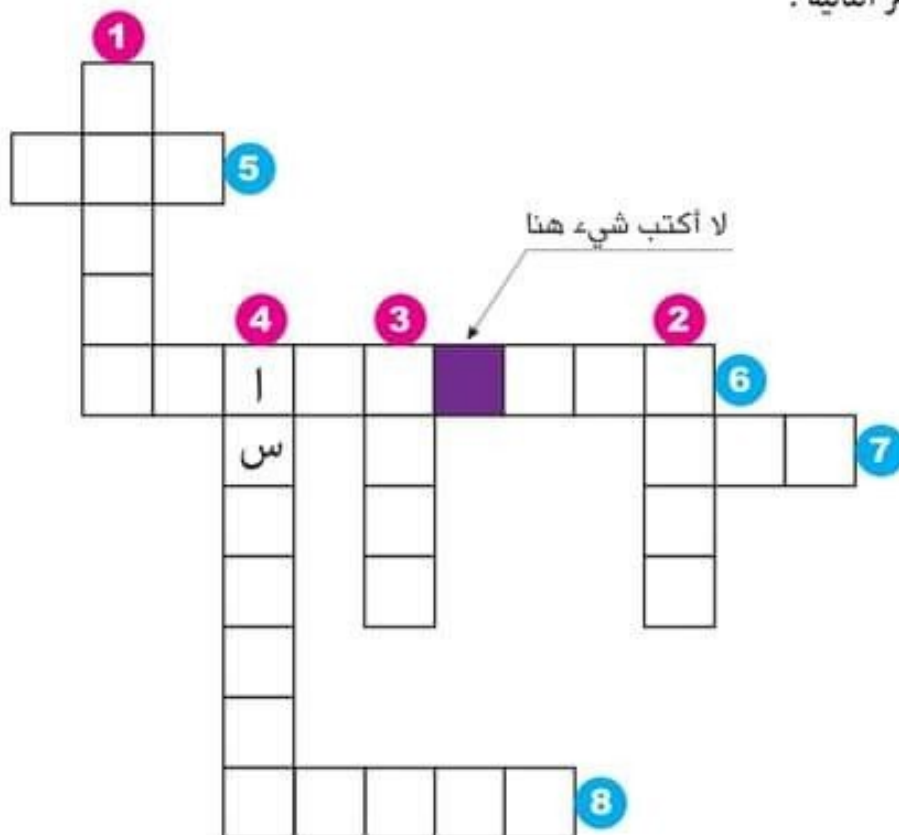
السمك : 28 مم

عامل الاستهراب :  $K = 0.5$ زاوية الاستهراب :  $\alpha = 30^\circ$ 

ملاحظة : بدون رسم الجزئيات المخفية.

## النشاط 11 : اللعب واطعلم

تعرف على العناصر التالية :



### عمودي



### أفقي

