

النواس القفل

سبب

برهن أن النواس القفل إذا انقلب
أخاطب هو حزام أرجل

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{k}{I_D}}}$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{k}}$$

I_D : عزم المطانة $k \cdot m^2$
 k : ثابت هلاية نواس القفل

* يتعلق الدوران الخاطب مع الحازية
أزوية ريو سعة ~~انزوية~~

سبب: إنطلاقاً من معلومية الطاقة يبرهن
أن الحركة نواس القفل حركة
جبية دورانية.

$$\sum \tau = I_D \cdot \alpha$$

$$\sqrt{mgl} + \sqrt{mgl} - I_D \cdot \alpha$$

ثابت حاصل نوع الدوران
يدور في محور الدوران

$$\Rightarrow -k \cdot \theta = I_D \cdot \alpha$$

سبب

إنطلاقاً من العلاقة $-k\theta = I_D \cdot \alpha$
تبع طبيعة حركة النواس القفل
وتم $\theta + \omega + \alpha$

$$E = E_p + E_k = \text{const}$$

$$E = \frac{1}{2} k \theta^2 + \frac{1}{2} I_D \omega^2$$

نتيجة بالنتيجة بالزمن

$$\frac{0}{\omega} = \frac{\frac{1}{2} k (2\theta\omega) + \frac{1}{2} I_D (2\omega\alpha)}{\omega}$$

$$0 = k\theta = I_D \cdot \alpha$$

$$-k\theta = I_D \cdot \alpha$$

$$\text{حيث } \alpha = (\theta)'''$$

$$-k \cdot \theta = I_D (\theta)'''$$

$$(\theta)'' = \frac{-k \cdot \theta}{I_D}$$

معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية - تقبل
حل جيبين من الشكل

$$\theta = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

$$-k \cdot \theta = I_D \cdot \alpha$$

$$\Rightarrow \alpha = (\theta)'' = -k\theta = I_D (\theta)'''$$

معادلة تفاضلية من الدرجة
الثانية تقبل حل جيبين من الشكل

$$\theta = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

نفسه لكل مرتبة

$$\omega = (\theta)' = -\omega_0 \theta_{max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$$

$$\alpha = (\omega)' = -\omega_0^2 \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

$$\alpha = (\omega)' = -\omega_0^2 \cdot \theta$$

بالمساواة سنجد

$$-\omega_0^2 \cdot \theta = \frac{-k \cdot \theta}{I_D}$$

$$\Rightarrow \omega_0^2 = \frac{k}{I_D} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_D}}$$

الحركة جبية دورانية شذرات
الجزء فترجبا تماماً

ملاحظات حول البندول

1. عز الطاقة العزمية

$$I_{D/C} = \frac{1}{2} m r^2 \quad (\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

2. عز الطاقة الحركية

$$I_{D/C} = \frac{1}{12} m L^2 \quad (\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

3. عز الطاقة الكلية

$$I_{D/m} = m \cdot r^2 \quad (\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

2. الدور الكامل $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{D/C}}{K}} \quad (\text{s})$

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} \quad (\text{s})$$

3. التردد الكامل $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} \quad (\text{rad} \cdot \text{s}^{-1})$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{I_D}} \quad (\text{rad} \cdot \text{s}^{-1})$$

4. التابع الزماني للمطال الزاوي

$$\Theta = \Theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi) \quad (\text{rad})$$

التابع الزماني للسرعة الزاوية

$$\omega = -\omega_0 \Theta_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi) \quad (\text{rad} \cdot \text{s}^{-1})$$

التابع الزماني للتسارع الزاوي

$$\alpha = -\omega_0^2 \Theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi) \quad (\text{rad} \cdot \text{s}^{-2})$$

$$\alpha = -\omega_0^2 \cdot \Theta$$

5. الطاقة الكلية الميكانيكية

$$E = \frac{1}{2} K \Theta_{\max}^2$$

الطاقة الكامنة

$$E_p = \frac{1}{2} K \Theta^2$$

الطاقة الحركية

$$E_k = \frac{1}{2} I_D \cdot \omega^2$$

نتيجة الحد مرتين

$$\omega = \Theta'' = -\omega_0 \Theta_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$$

$$\alpha = \omega' = -\omega_0^2 \Theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

$$\Rightarrow \Theta'' = -\omega_0^2 \Theta$$

$$-\omega_0^2 \Theta = \frac{K \cdot \Theta}{I_D}$$

$$\omega_0^2 = \frac{K}{I_D}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{I_D}}$$

الترددية دورية شواحيحة

الجزء موجب تماماً

$$\ddot{\theta} = -\frac{k\theta}{I_D}$$

مصدر تناهية على الترتيب الثانية
تقبل حل جيب من الشكل

$$\theta = \theta_m \times \cos(\omega_0 t + \phi)$$

تشتق الحركتين

$$\dot{\omega} = \dot{\theta} = -\omega_0 \theta_m \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$x = \dot{\theta} = -\omega_0^2 \theta_m \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$K = \ddot{\theta} = -\omega_0^2 \theta$$

بالمقارنة بين $\ast 1$

$$+\omega_0^2 \theta = \frac{k\theta}{I_D}$$

$$\omega_0^2 = \frac{k}{I_D} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_D}}$$

فا حركتنا جيبية دورانية شرط ما كانت موجبة تماماً.

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{k}} \quad \text{نقطة 1, 2}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{k(2r)^4}} = \text{Const} \sqrt{I}$$

$$T_{01} = \text{Const} \sqrt{P_1}, T_{02} = \text{Const} \sqrt{P_2}$$

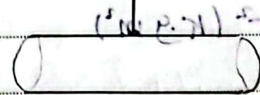
$$\frac{T_{01}}{T_{02}} = \frac{\sqrt{P_1}}{\sqrt{P_2}} \Rightarrow \frac{2T_{02}}{T_{01}} = \frac{\sqrt{P_1}}{\sqrt{P_2}}$$

$$4 = \frac{P_1}{P_2} \Rightarrow P_1 = 4P_2$$

7. نهاية مثل السلك

$$k = k' \frac{(2r)^4}{L} \quad (m.N.rad^{-1})$$

ملاحظة: $\frac{1}{L}$ التردد ω $\frac{1}{L}$ طول السلك
المبدئين الكفة ارتفاع التعليل: $(\frac{1}{L})$



25, 26, 27
على ω
2. ω (المتوسط)
3. ω (المتوسط)

$$E_{tot} = E_K + E_P \quad \text{نقطة 1}$$

$$E_K = \frac{1}{2} I_D \omega^2 = \frac{1}{2} I_D (2\pi/T)^2 \theta^2$$

$$E_P = \frac{1}{2} k \theta^2$$

$$\Rightarrow E = \frac{1}{2} I_D \omega^2 + \frac{1}{2} k \theta^2$$

تشتق بانك يساوي الصفر

$$\Rightarrow E = \frac{1}{2} I_D \omega^2 + \frac{1}{2} k (2\pi/T)^2 \theta^2$$

$$0 = I_D \omega + k \theta$$

$$-k \theta = I_D \omega$$

$$x = \dot{\theta}$$

~~$$-k \theta = I_D \dot{\theta}$$~~

~~$$-k \theta = I_D \dot{\theta}$$~~

$$-k \theta = I_D \ddot{\theta}$$

$$E_R = \dots, \theta = \frac{\pi}{8} \text{ rad.} \quad \dots 113$$

~~$$E_R = \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$E = \frac{1}{2} (16 \times 10^{-3}) \frac{10}{64}$$

$$E = \dots$$~~

$$E_P = \frac{1}{2} k \theta^2 = \frac{1}{2} (16 \times 10^{-3}) \frac{10}{64}$$

$$E_P = 8 \times 10^{-3} \frac{10}{64} = \frac{10^{-2}}{8} \text{ J}$$

$$E_R = E + E_P$$

$$E_{\text{tot}} = \frac{1}{2} k \theta_{\text{max}}^2 = \frac{1}{2} (16 \times 10^{-3}) \frac{10}{64}$$

$$E_{\text{tot}} = \frac{10^{-2}}{2} \text{ J}$$

$$\Rightarrow E_R = \frac{10^{-2}}{2} - \frac{10^{-2}}{8} = \frac{3}{8} \times 10^{-2} \text{ J}$$

$$m_1 = m_2 = 125 \text{ g} = 125 \times 10^{-3} \text{ kg}$$

$$k = 16 \times 10^3 \text{ m/rad}^2$$

$$T_0 = 2.5 \text{ s}$$

$$\theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{3} \text{ rad.}$$

$$\theta = \theta_{\text{max}} \cos(\omega t + \phi)$$

$$\theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{3} \text{ rad.}$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2.5} = \frac{4\pi}{5} \text{ rad.s}^{-1}$$

$$\phi = ? \quad \theta = \theta_{\text{max}} \cos(\omega t + \phi)$$

$$\theta_{\text{max}} = \theta_{\text{max}} \cos \phi$$

$$\Rightarrow \phi = 0 \text{ rad.}$$

113

$$m = 2 \text{ kg}$$

$$\theta = \theta_{\text{max}} = +\frac{\pi}{4} \text{ rad.}$$

$$r = 4 \text{ cm} = 4 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$k = 16 \times 10^3 \text{ m.N/rad}^2$$

$$t = 0, \quad I_{D/C} = \frac{1}{2} m r^2$$

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_{D/C}}} \quad I_{D/C} = \frac{1}{2} m r^2$$

$$I_{D/C} = \frac{1}{2} (2) (4 \times 10^{-2})^2$$

$$\Rightarrow I_{D/C} = 16 \times 10^{-2} \text{ kg.m}^2$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{D/C}}{k}} = 2 \times \sqrt{\frac{16 \times 10^{-2}}{16 \times 10^3}}$$

$$\Rightarrow T_0 = 2 \text{ s.}$$

$$\theta = \theta_{\text{max}} \cos(\omega t + \phi) \quad \dots 112$$

$$\theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{4} \text{ rad.}$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2} = \pi \text{ rad.s}^{-1}$$

$$\phi = ?$$

$$\theta = \theta_{\text{max}} \cos(\omega t + \phi) \quad \text{في شرط } t=0$$

$$\theta_{\text{max}} = \theta_{\text{max}} \cos \phi$$

$$\cos \phi = 1$$

$$\Rightarrow \phi = 0 \text{ rad.}$$

$$\theta = \frac{\pi}{4} \cos(\pi t) \text{ rad.}$$

المساحة

$P = ab = 40 \text{ cm} = 40 \times 10^{-2} = 4 \times 10^{-1} \text{ m}$

$\theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

$T_0 = 1 \text{ s}$

$I_{\text{DLC}} = 2 \times 10^{-3} \text{ kg m}^2$

$\theta = \theta_{\text{max}} \cos(\omega_0 t + \phi)$

$\theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = 2\pi \text{ rad s}^{-1}$

$\phi = 0, \theta = \theta_{\text{max}} \Rightarrow \cos \phi = 1$

$\theta_{\text{max}} = \theta_{\text{max}} \times \cos \phi \Rightarrow \cos \phi = 1$

$\Rightarrow \phi = 0 \text{ rad}$

$\Rightarrow \theta = \frac{\pi}{3} \cos(2\pi t) \text{ rad}$

$\omega = ? , t_2 = ?$

$t_2 = \frac{3T_0}{4} = \frac{3}{4} \text{ s}$

$\omega = -\omega_0 \theta_{\text{max}} \sin(\omega_0 t + \phi)$

$\omega = -2\pi \cdot \frac{\pi}{3} \cdot \sin(2\pi \cdot \frac{3}{4})$

$\omega = -\frac{2\pi^2}{3} \cdot \sin(\frac{6\pi}{4})$

$\omega = -\frac{2\pi^2}{3} \cdot \sin(\frac{3\pi}{2}) = -\frac{2\pi^2}{3} \times 1$

$\Rightarrow \omega = +\frac{2\pi^2}{3} \text{ rad s}^{-1}$

$\theta = \frac{\pi}{3} \cos(\frac{4\pi}{3} t) \text{ rad}$

$t_1 = \frac{T_0}{4} = \frac{2.5}{4} \text{ s}$

$\omega = -\omega_0 \theta_{\text{max}} \sin(\omega_0 t)$

$\omega = -\frac{4\pi}{3} \times \frac{\pi}{3} \sin(\frac{4\pi}{3} \cdot \frac{2.5}{4})$

$\omega = -\frac{4\pi^2}{15} \cdot \sin \frac{\pi}{2}$

$\Rightarrow \omega = -\frac{8}{3} \text{ rad s}^{-1}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{K}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_0 / (c \cdot 2I_0 / m)}{K}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{K}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_0 / (c \cdot 2I_0 / m)}{K}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2mhr^2}{K}}$

$T_0^2 = 4\pi^2 \cdot \frac{2mhr^2}{K}$

$(25 \times 10^{-1})^2 = 4\pi^2 \cdot (\frac{250 \times 10^{-2}}{18 \times 10^{-3}})$

$25 \times 25 \times 10^{-2} = 4 \times 10^2 \cdot (\frac{250 \times 10^{-2}}{18 \times 10^{-3}})$

$625 \times 10^{-2} = 2500 \cdot t_2$

$t_2 = 10^{-2} \Rightarrow t = 10^{-1} \text{ m}$

$p = 2t \Rightarrow t = 2 \times 10^{-1} \text{ m}$

$25 \times 25 \times 4 \times 10^{-2} = 2500 \text{ hr}^2$

$2500 \neq 2500 \text{ hr}^2$

$$k_1 = k' \cdot \frac{(2r)^4}{\frac{1}{2}l}$$

$$\Rightarrow k_1 = 2k$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{2 \times 2k}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{4k}}$$

$$\frac{T_0'}{T_0} = \frac{1}{1} \Rightarrow T_0' = T_0 = \frac{1}{2} s$$

مركبة الزاوية

$$M_1 = 0,12 \text{ kg}$$

$$r = 0,05 \text{ m}$$

$$M_2 = 0,012 \text{ kg}$$

$$L = 0,1 \text{ m}$$

$$m_1 = m_2 = 0,05 \text{ kg}$$

$$2r = 0,04 \text{ m} \Rightarrow r = 0,02 \text{ m}$$

$$k = 8 \times 10^4 \text{ m.N.rad}^{-1}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{k}}$$

$$I_D = \frac{I_D}{k} + \frac{I_D}{k} + 2I_{Am}$$

$$I_{D/c} = \frac{1}{2} M_1 \cdot r^2$$

$$= \frac{1}{2} (12 \times 10^{-3}) (5 \times 10^{-2})^2$$

$$I_{D/c} = 15 \times 10^{-5} \text{ kg m}^2$$

$$\kappa = \dots, \theta = (-30^\circ) = -\frac{\pi}{6} \text{ rad} \therefore 3$$

$$\kappa = -\omega^2 \cdot \theta$$

$$\kappa = -(2\pi)^2 \cdot -\frac{\pi}{6}$$

$$\kappa = 4\pi^2 \cdot \frac{\pi}{6}$$

$$\Rightarrow \kappa = +\frac{40\pi}{6} \text{ rad.s}^{-2} = 20 \cdot \frac{\pi}{3} \text{ rad.s}^{-2}$$

$$\frac{T_0'}{T_0} = \frac{2\pi \sqrt{\frac{I_D'}{k}}}{2\pi \sqrt{\frac{I_D}{k}}}$$

$$I_D' = I_D/k + 2I_{Am} = 8 \times 10^{-3} \quad r = \frac{L}{2}$$

$$\frac{T_0'}{T_0} = \frac{\sqrt{I_D'}}{\sqrt{I_D}} \Rightarrow \frac{T_0'}{T_0} = \sqrt{\frac{I_D'}{I_D}}$$

$$\frac{T_0'}{T_0} = \sqrt{\frac{8 \times 10^{-3}}{2 \times 10^{-3}}} = \sqrt{4} = 2$$

$$\frac{T_0'}{T_0} = 2 \Rightarrow T_0' = 2T_0 = 2s$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{\kappa}{I_D}}$$

$$\omega_0^2 = \frac{\kappa}{I_D} \Rightarrow \kappa = \omega_0^2 \cdot I_D$$

$$\kappa = (2\pi)^2 \cdot (2 \times 10^{-3})^2$$

$$\kappa = 4\pi^2 \cdot 2 \times 10^{-3} = 40 \times 10^{-3} \text{ rad}^2$$

$$\kappa = 80 \times 10^{-3} = 8 \times 10^{-2} \text{ m.N.rad}^{-1}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{\kappa}}$$

$$\kappa = k' \cdot \frac{(2r)^4}{l}$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{2k_1}}$$

$$2 \times T_0' = T_0 + 0,86$$

$$= 3,14 + 0,86$$

$$T_0' = 4, s$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{k}}$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{I_{0c} + I_{0c} r^2 + 2I_{0M}}{k}}$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{15 \times 10^{-5} + 1 \times 10^{-5} + 2M r^2}{8 \times 10^{-5}}}$$

$$2 = \pi \sqrt{\frac{16 \times 10^{-5} + 2 \times 5 \times r^2}{8 \times 10^{-5}}}$$

نزيه الطرف

$$4 = 10 \times \frac{16 \times 10^{-5} + 2 \times 5 \times r^2}{8 \times 10^{-4}}$$

$$32 \times 10^{-5} = 10 (16 \times 10^{-5} + 10 r^2)$$

$$32 \times 10^{-5} = 16 \times 10^{-5} + 10 r^2$$

$$32 \times 10^{-5} - 16 \times 10^{-5} = 10 r^2$$

$$r^2 = 16 \times 10^{-4}$$

$$r' = 4 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$\Rightarrow P = 2r' = 2 \times 4 \times 10^{-2}$$

$$L = 8 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$* I_{0c} = \frac{1}{12} M_2 \cdot L^2$$

$$= \frac{1}{12} (12 \times 10^{-5}) (10^{-1})^2$$

$$I_{0c} = 1 \times 10^{-5} \text{ kg m}^2$$

$$* I_{0M1} = M_1 \cdot r_1^2$$

$$= (5 \times 10^{-2}) (2 \times 10^{-2})^2$$

$$= 5 \times 10^{-2} \times 4 \times 10^{-4}$$

$$I_{0M1} = 2 \times 10^{-5} \text{ kg m}^2$$

$$* I_{0M2} = M_2 \cdot r_2^2$$

$$= (5 \times 10^{-2}) (2 \times 10^{-2})^2$$

$$= 5 \times 10^{-2} \times 4 \times 10^{-4}$$

$$I_{0M2} = 2 \times 10^{-5} \text{ kg m}^2$$

$$\Rightarrow * T_0 = 15 \times 10^{-5} + 1 \times 10^{-5} + 2 \times 2 \times 10^{-5}$$

$$= 20 \times 10^{-5}$$

$$* T_0 = 2 \times 10^{-4} \text{ kg m}^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{k}} = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 10^{-4}}{8 \times 10^{-4}}}$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{1}{4}} = 2\pi \times \frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow T_0 = \pi = 3,14 \text{ s}$$

ساعة التوازي الفقل درر = 2022 ت

ساق أفقية متجانسة L كتلتها M معلقة من منتصفها بـ n قتل شاتونين A .
 نديراسات في ستوا أفقي بزوية $\theta = +\frac{\pi}{4} \text{ rad}$ انطلافاً من وضع توازنها دون
 سرعة ابتدائية في اللحظة $t=0$ نقتز بكرة صلبة دورانية دورها $I_0 = \frac{1}{2} M R^2$
 المطلوب: 1. اشرح التتابع الزمني للحركة انطلاقاً من شكله العام.

2. اكتب قيمة السرعة الزاوية للساق كدالة لمرورها بالذول بوضع التوازن.
 3. اكتب قيمة السراع الزاوي للساق عندما تكون بزوية $\theta = -\frac{\pi}{4} \text{ rad}$ مع وضع توازنها.

B : تثبتة بطرفين الساق كتلتين نقطتين $m_1 = m_2 = 100 \text{ g}$ فيصبح الدرأكتا من الجذير للحملة
 .. المحترمة $T_0 = 2 \text{ s}$ نيا. اعلنة أن خزاعطان الساق حول محور عامودي عليها
 مسا من منتصفها $I_0 = \frac{1}{12} M L^2$ وياعتبر أن $\pi^2 = 10$ المطلوب: 4.
 اشرح قيمة كتلة الساق M .

3. قيمة السراع الزاوي: عند $\theta = -\frac{\pi}{4} \text{ rad}$

$$\kappa = -\omega_0^2 \cdot \theta = -(2\pi)^2 \cdot \left(-\frac{\pi}{4}\right)$$

$$= -4\pi^2 \cdot -\frac{\pi}{4} = -40 \cdot \frac{\pi}{4}$$

$$\kappa = +10\pi \text{ rad.s}^{-2}$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{I_0'}{\kappa}} \Rightarrow \frac{T_0'}{T_0} = \frac{2\pi \sqrt{\frac{I_0'}{\kappa}}}{2\pi \sqrt{\frac{I_0}{\kappa}}} \dots 3$$

$$\frac{T_0'}{T_0} = \sqrt{\frac{I_0'}{I_0}} \Rightarrow \frac{2}{1} = \sqrt{\frac{I_0'}{I_0}}$$

$$\Rightarrow 2 = \sqrt{\frac{I_0'}{I_0}}$$

ندبع الطرفين:

$$4 = \frac{I_0'}{I_0} \Rightarrow 4 = \frac{\frac{1}{12} M L^2 + \frac{1}{2} m_1 L^2}{\frac{1}{12} M L^2}$$

$$= \frac{\frac{1}{12} M + \frac{1}{2} \times 10^{-1}}{\frac{1}{12} M} \Rightarrow M = 2 \times 10^{-1} \text{ kg}$$

الحل: $\theta = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$

$\theta_{\max} = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$

$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2} = 2\pi \text{ rad.s}^{-1}$

من شروط البدء $\varphi = ?$

في $t=0$ $\theta = \theta_{\max}$

$\theta_{\max} = \theta_{\max} \cos \varphi$

$\Rightarrow \cos \varphi = 1 \Rightarrow \varphi = 0 \text{ rad}$

$\Rightarrow \theta = \frac{\pi}{4} \cos(2\pi t)$

2. نجب زمن المرور بالذول من تم السرعة.

$t_c = \frac{T_0}{4} = \frac{1}{4} \text{ s}$

$\omega = -\omega_0 \cdot \theta_{\max} \cdot \sin(\omega_0 t + \varphi)$

$= -2\pi \cdot \frac{\pi}{4} \cdot \sin\left(2\pi \cdot \frac{1}{4}\right)$

$\Rightarrow \omega_0 = -10 \text{ rad.s}^{-1}$

أثر دوران قتل شاملة

رقعة كحل نوابس قتل مع

يتألف نوابس قتل من قرصين متجاورين نصف قطره $r = 20 \text{ cm}$ معلق بلك قتل θ متولين في اتجاه عمودي. ان حزام العطالة الترهاس حول محور عمودي مستوية ومار من مركز عطالته $I_D / C = 0.02 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ و دور $\theta_0 = 2\pi$ الخاطيا $\theta_0 = 2\pi$ المطلوب

1. حساب قيمة كتلة قرصين ثم حساب ثابتة قتل الك

$$I_D / C = \frac{1}{2} m r^2 \Rightarrow \frac{1}{2} m = \frac{I_D / C}{r^2} \Rightarrow m = \frac{2 I_D / C}{r^2} = \frac{2 \times 0.02}{(0.2)^2}$$

$$* \Rightarrow m = \frac{4 \times 10^{-2}}{4 \times 10^{-2}} = 1 \text{ kg}$$

$$\omega_0^2 = \frac{\kappa}{I_D} \quad * \kappa = \omega_0^2 \cdot I_D = 2 \times 10^2 \text{ m/rad}^2$$

2. اخرج التتابع الزمني للحطال الزاوي، انطلاقاً من فشكده العالم باعتبار مبدأ الزمن هو لحظة ترك فيها القرصان دورن بسرعة ابتدائية بعد ان تدير القرصان بمقدار نصف دورة $\theta_0 = \pi$ حتى وضع توازنه باتجاه المرجح

$$\theta = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$\theta = \theta_{max} = \pi \text{ rad}, \quad \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2} = \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

* بحسب ϕ من شروط البدء $t = 0$

$$\theta_{max} = \theta_{max} \cos \phi \Rightarrow \cos \phi = 1 \Rightarrow \phi = 0$$

$$* \theta = \pi \cos(\pi t)$$

3. حساب السرعة الزاوية للقرصان لحظة المرور حول الترهاس مواضع التوازن

$$t_1 = \frac{T_0}{4} = \frac{2}{4} = \frac{1}{2} \text{ s} \Rightarrow \omega = -\omega_0 \theta_{max} \sin(\omega_0 t)$$

$$= -\pi \cdot \pi \cdot \sin(\pi \cdot \frac{1}{2})$$

$$= -\pi^2 \cdot \sin(\frac{\pi}{2})$$

$$* \omega = -10 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

4. حساب التسارع الزاوي للقرصان لحظة المرور بموضع

$$\theta = -\frac{\pi}{2}$$

$$\kappa = -\omega_0^2 \cdot \theta$$

$$= -(\pi)^2 \cdot (-\frac{\pi}{2})$$

$$= +\frac{\pi^3}{2}$$

$$* \kappa = +10 \frac{\pi}{2} = 5 \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-2}$$

5. حساب الطاقة الميكانيكية لقرص النواص القتل عند المرور بوضع توازنه:

$$E_{tot} = \frac{1}{2} k \cdot \Theta \omega^2 = \frac{1}{2} (2 \times 10^4) (\pi^2)$$

$$+ E_{tot} = 10^4 \cdot 10 = 10^5 = 1 \text{ J}$$

6. حساب الطاقة الميكانيكية لقرص النواص القتل عند المرور بوضع توازنه في الحركة.

$$E_P = 0 \Rightarrow E_{tot} = E_K + E_P$$

$$E_{tot} = E_K = 1 \text{ J}$$

7. نجد طول السلك ابع ما كان عليه احب الدور الخاص الجدي في هذه الحالة.

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{k}}, \quad k = \frac{k' \cdot (2r)^4}{l}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0 \cdot l}{k' (2r)^4}} =$$

$$\Rightarrow \frac{T_0'}{T_0} = \frac{\text{const} \sqrt{l'}}{\text{const} \sqrt{l}}, \quad l' = \frac{1}{4} l$$

$$\frac{T_0'}{T_0} = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{l'}{l}} = \frac{1}{2} \Rightarrow T_0' = \frac{T_0}{2} = \frac{2}{2} = 1 \text{ s}$$

المسألة الثانية:

سباق محمد اركتلة: طولها: (10m) مثبت في كل من طرفيها كتلة نقطية (0, 2kg) وتعلق

منها سلك قتل دائري ثابت متده (0.1m, rad) وثابتة الزوايا الوض

للسلك بتفقد ثابتة لتشكل به الزوايا للقتل نذبح السلك عن وضع

توازنها افقي في سوي افقي بسعة زاوية (1 rad) فتتحرك بحركة دورانية

المطلوب:

1. احب الدور الخاص لنواص القتل بعد تغير الدور بتغير الزاوية في ركاز الاز

2. اكتب التابع الزمني للمجال الزاوي انطلاقاً من شكله الصام باعتبار ان صبراً

الزمن لحظة التي تركت فيها السلك دوراً من السعة الزاوية من وضعه مطابقاً لها في الزوايا

3. احب السرعة الزاوية العظمى: للاقتداء السلك. (المطلوب)

4. اكتب التتابع // لنواص القتل بمجال (0, 10m) =

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{K}} \Rightarrow I_{D1} = I_{D/c} + 2I_{Dm1}$$

$$\Rightarrow I_D = 2m_1 \cdot r^2 = 2(2 \times 10^{-1}) \left(\frac{r}{2}\right) = 4 \times 10^{-1} \cdot (10^{-1})^2$$

$$\boxed{I_D = 4 \times 10^{-3}} \Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{4 \times 10^{-3}}{10^{-1}}}$$

$$= 2\pi \sqrt{4 \times 10^{-2}}$$

$$\Rightarrow T_0 = 4\pi \cdot 10^{-1} \text{ s}$$

$$\Theta = \Theta_{\max} + C \cos(\omega_0 t + \phi)$$

2. انتاج الزمن

$$* \Theta_{\max} = 1 \text{ rad.}$$

$$* \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = 5 \text{ rad/s}$$

من شروط البداية

$$\Theta = \Theta_{\max} \quad t = 0$$

$$\Theta_{\max} = C \cos \phi \Rightarrow \phi = 0 \text{ rad}$$

$$\Rightarrow \Theta = 1 \cdot \cos(5t)$$

$$\omega = \pm \omega_0 \cdot \Theta_{\max}$$

3

$$\omega = 5 \cdot 1 = 5 \text{ rad/s}$$

$$\alpha = -\omega_0^2 \cdot \Theta$$

4

$$\alpha = -25 \cdot -1 = 25 \text{ rad/s}^2$$