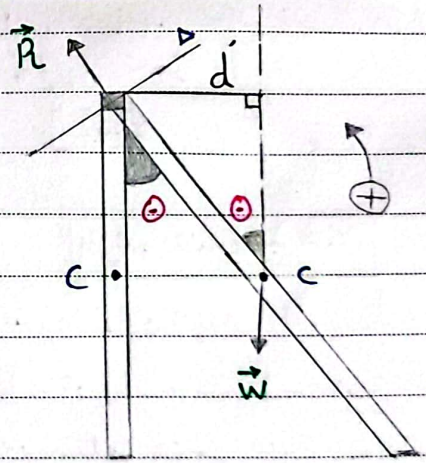


النوازل التعليل المركب:

تعريف النوازل التعليل المركب:
 جسم ثقيل يهتز بتأثير ثقله فقط حول محور الدوران أفقي ثابت محوريه على مستوى ولا يمر من مركز عطالة.

سؤال نظري: وإطلاقاً من العلاقة:
 $(\ddot{\theta}) = \frac{-mgd}{I_D} \cdot \sin\theta$
 ومن أجل سعات صغيرة: $\theta < 0,24 \text{ rad}$
 بهيئة أنة للحركة جيبية دورانية.
 وتخرج الدوران الحثاس.



+ جهة المقارنة: خارجية.
 + الجهة المدروسة: مركز عطالة اساق.
 + التعليل الخارجي المؤثرة:
 \vec{W} : ثقل اساق.
 \vec{R} : رد فعل محور الدوران.

$$\sum \vec{\Gamma} = I_D \cdot \vec{\alpha}$$

$$\vec{\Gamma}_R + \vec{\Gamma}_W = I_D \cdot \vec{\alpha}$$

$\therefore \vec{\Gamma}_R = 0$ * لأنها حامل \vec{R} يلاقى محور الدوران.

$$\vec{\Gamma}_W = I_D \cdot \vec{\alpha}$$

$$* \vec{\Gamma}_W = -d' \cdot W$$

$$* d' \Rightarrow \sin\theta = \frac{d'}{OC} \Rightarrow d' = OC \cdot \sin\theta$$

$$\Rightarrow \vec{\Gamma}_W = -(OC \cdot \sin\theta) \cdot mg$$

$$* -(OC \cdot \sin\theta) \cdot mg = I_D \cdot \alpha$$

* حيث OC هو بعد محور الدوران عن مركز العطالة.

$$* -mg \cdot d \cdot \sin\theta = I_D \cdot \alpha$$

* حيث $\alpha = (\ddot{\theta})$

$$* -mg \cdot d \cdot \sin\theta = I_D \cdot (\ddot{\theta})$$

$$(\ddot{\theta}) = \frac{-mgd}{I_D} \cdot \sin\theta$$

* ملاحظة: قاسم الزوايا الصغيرة:
 $\theta < 0,24 \text{ rad} (14^\circ)$ صغيرة.
 $\theta > 0,24 \text{ rad} (14^\circ)$ كبيرة.
 + أمثلة: $\theta = 0,1 \text{ rad}$
 علان: $\theta < 0,24 \text{ rad}$
 $\Rightarrow \sin\theta = \theta$? $\sin\theta = 0,1 \text{ rad}$
 $\cos\theta = 0,9$ $\Rightarrow \cos\theta = 1 \text{ rad}$
 $\tan\theta = \theta$ $\tan\theta = 0,1 \text{ rad}$

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

معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية

يؤتي حل جيب. لوجود $\sin \theta$ بدلاً من θ

ولكننا: من أجل السعات الصغيرة:

$$\theta < 0,24 \text{ rad} \Rightarrow \sin \theta = \theta$$

$$(\theta)'' = \frac{-m \cdot g \cdot d}{I_D} \cdot \theta \quad [1]$$

معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية

تؤتي حل جيب من الشكل:

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

نشتق الحد مرتين بالنسبة إلى الزمن:

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

$$(\theta)'' = \ddot{\theta} = -\omega_0^2 \theta_{\max} \times \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

$$\Rightarrow (\theta)'' = \ddot{\theta} = -\omega_0^2 \cdot \theta \quad [2]$$

* بتعويض 2 في 1 نحصل:

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

$$\omega_0^2 = \frac{mgd}{I_D} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{mgd}{I_D}} > 0$$

■ طبيعة حركة النواس التذبذبي المركب

بحالة السعات الصغيرة حية دورانية

شروط m, g, d, I_D قيم موجبة

■ استنتاج الدورة: الخالص

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

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

دورة النواس المركب
في حالة السعات الصغيرة

m : كتلة النواص k

g : سماح الجاذبية الأرضية $m \cdot s^{-2}$

d : OC m

I : عزم العطالة $m^2 \cdot k$

■ : علاقة ω بـ T_0 بالكتابة m

■ : يناسب T_0 هرج مع \sqrt{I} وعكس مع \sqrt{k}

■ : ω ، $\downarrow T_0$ المتقاربة تقدم

(عند ω قتران من سطح الأرض)

■ : ω ، $\uparrow T_0$ المتقاربة تؤخر

(عند ω بتقاد عن سطح الأرض)

■ : الدور الكناهي بحالة السمان الكبيرة

$$\theta > 0,24 \text{ rad}$$

$$T = T_0 \left[1 + \frac{\theta_{\text{max}}^2}{16} \right]$$

مات كوبر

النواس المركب:

ملاحظات كل ما من النواس التمثل المركب:

1

والدور الناهج في حالة السان الأيسر:
 $\theta > 0, 24 \text{ rad.}$

في الزوايا الأيسر = سان كبيرة:

$$\omega = \left[1 + \frac{I_{cm}}{I_0} \right] \omega_0$$

2

الدور بحالة سان يسار:

$\theta < 0, 24 \text{ rad.}$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mgd}}$$

$$\begin{aligned} \omega &= 10 \text{ ms}^{-2} \\ \omega^2 &= 10 \Rightarrow \omega = \sqrt{10} \end{aligned}$$

* قطر π مع g بعد تسوية g مع 10 :

* m كتلة النواس كاملاً: $m = m_1 + m_2$

m_1 كتلة النواس عند نقطة P .

$$m = m_1 + m_2$$

* ما تتحرك النواصير عند نهايتها يمكن كسري

إذا سلك قوتها.

في إذا سلك قوتها الأكل تركها بالرموز.

أضرب شيئاً مع تتحركها.

I_D :

عزلة $I_D/m = Mr^2$
 كتلة نقطة m في 0

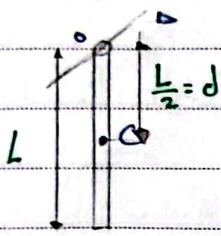
I_D مع 0 :

دوران النواصير 0

* حافظ

$$I_D = I_{D/c} + md^2$$

لـ 0 كتلة الجسم



$$I_D = I_{D/c} + md^2$$

$$I_D = \frac{1}{12} ML^2 + md^2$$

$$I_D = \frac{1}{12} ML^2 + m \frac{L^2}{4}$$

دوران النواصير 0

$$I_{D/c} = \frac{1}{12} ML^2$$

$$I_D = I_{D/c} + md^2$$

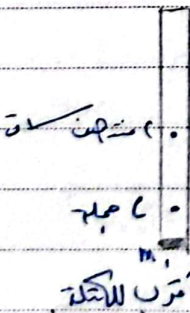
$$= \frac{1}{12} ML^2 + md^2$$

$$I_D = \frac{1}{12} ML^2 + mL^2$$

* في كل مع الجسم:

$$I_D = I_{D/m_1} + I_{D/m_2} + I_{D/cm}$$

* d هي OC



نحو النواصير

4 تدرج أو محور التماس عن وضع توازنه الشاقول

زاوية θ_{max} وتتركه دون سرعة ابتدائية تكون
السرعة له كفة للزور بال شاقول.

$$\omega_{max} = \omega$$

$$\omega_{max} = \omega$$

نطبق نظرية الطاقة الميكانيكية بين الرولين.

الوضع الأول، كفة تركها دون سرعة ابتدائية $\theta = \theta_{max}$

الوضع الثاني، كفة الزور بال شاقول $\theta = 0$

$$\Delta E_k = \sum_{i \rightarrow 2} W_i$$

$$E_k - E_{k0} = W_R + W_G$$

$$W_A = 0 \text{ فننقله التأثير لا تتصل}$$

$$E_{k0} = 0 \text{ تركه دون سرعة ابتدائية}$$

$$\frac{1}{2} I \omega^2 = mgh$$

$$h = d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\cos \theta = 1 \Rightarrow \theta = 0$$

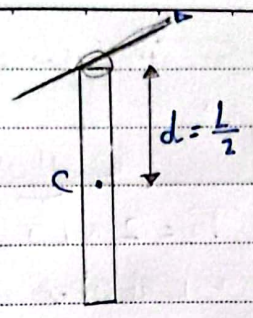
$$\frac{1}{2} I \omega^2 = mgh [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\omega_{max} = \omega$$

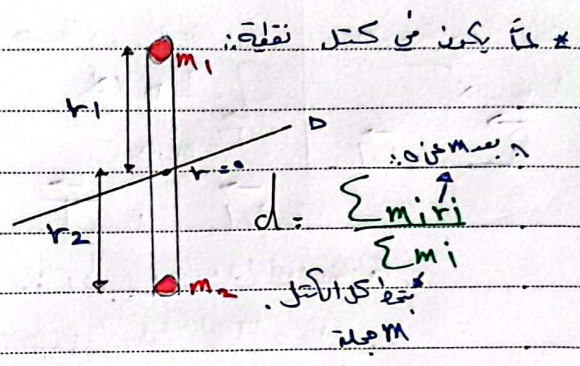
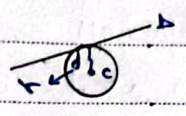
$$\omega^2 = \frac{mgh}{\frac{1}{2} I} \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2mgh}{I}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{2mgh [1 - \cos \theta_{max}]}{I}}$$

السرعة الزاوية كفة الزور بال شاقول



كاب d
بلشاقول
لا يكون ما بين كل نقطة



بمساحة

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i}$$

$$d = \frac{-m_1 r_1 + m_2 r_2}{M = m_1 + m_2}$$

الأكبر حبة (+) بوض

الأكثر شوق (-) سلبية

3 أحب طوله التماس ابيض الموازية

للتوازي المركبة

$$T = T_0 = T_0$$

$$2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{I + M d^2}{M g d}}$$

$$2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} = T$$

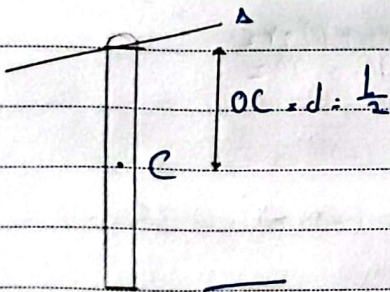
نسبة التماس والافود نسبه

Subject: _____

مقارنة بين النوس البسيط والمركب التلوي:

التمثيل المركب	التمثيل البسيط
$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mg}}$	$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$
ساعة أو ترميز أو دوران	خط + كرة (نقطة مادية)
$E_k = \frac{1}{2} I_D \omega^2$	$E_k = \frac{1}{2} m v^2$
صيغة دورانية	صيغة دورانية
$\Sigma \tau = I_D \cdot \alpha$	$\Sigma \tau = I_D \cdot \alpha$
$\vec{R}, \vec{\omega}$	$\Sigma \vec{F} = m \cdot a$
	\vec{W}, \vec{T}

تجارتان على المثلثان:



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mg}} \quad d = \frac{l}{2} = d^2 = \frac{l^2}{4}$$

$$I_D = I_D/c + m d^2$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{I_D/c + m \frac{l^2}{4}}{mg}}$$

$$2\pi \sqrt{\frac{I_D/c + m \frac{l^2}{4}}{mg}}$$

$$I_D = \frac{1}{12} M l^2 + m \frac{l^2}{4}$$

$$= \frac{M l^2}{12} + \frac{m l^2}{4} = \frac{M l^2 + 3 M \times 3 l^2}{12}$$

$$= \frac{4 M l^2}{12} = \frac{1}{3} M l^2$$

$$\textcircled{2} \quad \omega = v/r$$

$$\frac{1}{2} I_D \omega^2 = m g d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\frac{1}{2} I_D \omega^2 = m g d - m g d \cos \theta_{max}$$

$$m g d \cos \theta_{max} = m g d - \frac{1}{2} I_D \omega^2$$

$$\cos \theta_{max} = \frac{m g d - \frac{1}{2} I_D \omega^2}{m g d}$$

m, g, d باضد من طلب الدور

$$+ \frac{1}{2} I_D \omega^2 = m g d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\frac{1}{2} - \cos \theta_{max} = \frac{\frac{1}{2} I_D \omega^2}{m g d}$$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{\frac{1}{2} I_D \omega^2}{m g d}$$

m, g, d باضد من طلب الدور

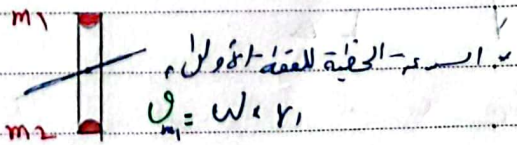
طلب الحصة:

اصب السرعة الخطية: $v = \omega r$
 كالنتيجة - بالنوس التركيب المادية
 خطية

$$v = \omega \cdot r$$

m_1

m_2



بالمساحة - الخطية للفترة التحويلات

$$v_1 = \omega \cdot r_1$$

$$v_2 = \omega \cdot r_2$$

$$v_c = \omega \cdot d$$

لنتيجة الثانية

بمركز الطاقة

Subject: _____

$$*d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} \quad (m, 0)$$

$$\therefore M \cdot d = \sum m_i r_i$$

$$d = \frac{m r + m' r'}{m' + M} = \frac{m' \cdot \frac{L}{2}}{m' + M}$$

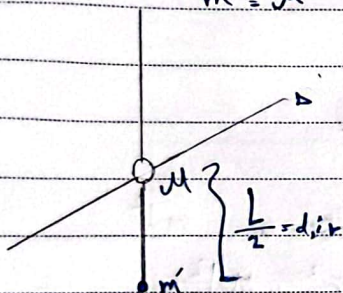
$$*M = m' + M$$

المعطيات: $M = 2M$ ، $m = M$ ، $r = \frac{L}{2}$ ، $r' = \frac{L}{2}$

$$m = M$$

$$m' = M$$

جيب



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

$$*M = 2M ; 2M$$

$$*I_D = I_{D/C} + I_{Dm'}$$

$$= \frac{1}{12} M L^2 + m' \frac{L^2}{4}$$

نكتبه بالشكل التالي:

$$\therefore I_D = \frac{4m'L^2}{12} = \frac{1}{3} M L^2$$

$$*d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{M r + m' r'}{2M} = \frac{L}{2}$$

$$\therefore d = \frac{L}{2} \Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2L}{g}}$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3} M L^2}{Mg \frac{L}{2}}}$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{2}{3} L}{g}}$$

$$\therefore \text{مثلاً } L = \frac{3}{2} m$$

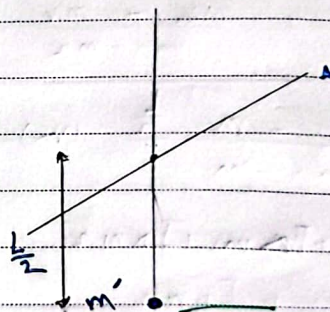
$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{2}{3} \times \frac{3}{2}}{g}} = 2\pi$$

مثلاً: $T_0 = 2$ ، $L = \frac{3}{2} m$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{2}{3} L}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{2}{3} L}{g}}$$

$$2 = 2\sqrt{\frac{2}{3} L} \Rightarrow 1 = \frac{2}{3} L$$

$$L = \frac{1}{\frac{2}{3}} = \frac{3}{2} m$$



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

$$*I_D = I_{D/C} + I_{Dm'}$$

$$= \frac{1}{12} m L^2 + m r^2$$

$$= \frac{1}{12} m L^2 + m \left(\frac{L}{2}\right)^2$$

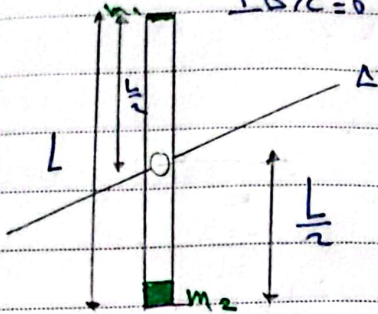
$$\therefore I_D = \frac{1}{12} m L^2 + m' \frac{L^2}{4}$$

$$I_D =$$

كجم م²

Subject: _____

ان نقطة الارتكاز
 $I_{O/C} = 0 \Rightarrow M = 0$



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_O}{m_2 g d}}$$

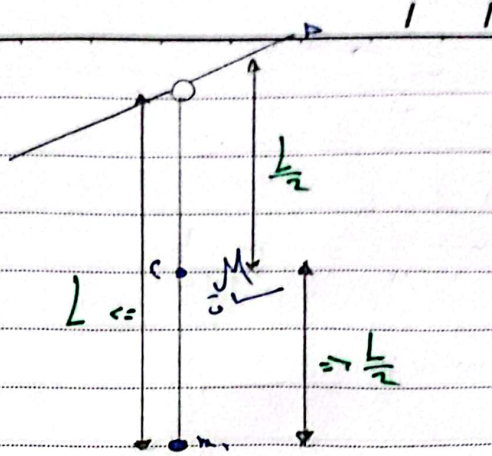
$$* \text{مجموع} = m_1 + m_2$$

$$* d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{m_1 r_1 - m_2 r_2}{m_1 + m_2}$$

$$: d = \frac{m_2 \frac{L}{2} - m_1 \frac{L}{2}}{m_1 + m_2} \text{ (م)}$$

$$\begin{aligned} * I_O &= I_{O/C} + I_{O/m_1} + I_{O/m_2} \\ &= I_{O/m_1} + I_{O/m_2} \\ &= m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2 \\ &= m_1 \left(\frac{L}{2}\right)^2 + m_2 \left(\frac{L}{2}\right)^2 \end{aligned}$$

$$: I_O = (m_1 + m_2) \frac{L^2}{4} \text{ (كج.م}^2\text{)}$$



المرى
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_O}{m' g d}}$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_O}{m' g d}}$$

$$* \text{مجموع} = m' + M$$

$$\begin{aligned} * I_O &= I_{O/C} + I_{O/m'} + I_{O/M} \\ &= \frac{1}{12} M L^2 + m' L^2 + M d^2 \end{aligned}$$

$$= \frac{1}{12} M L^2 + m' L^2 + M \frac{L^2}{4}$$

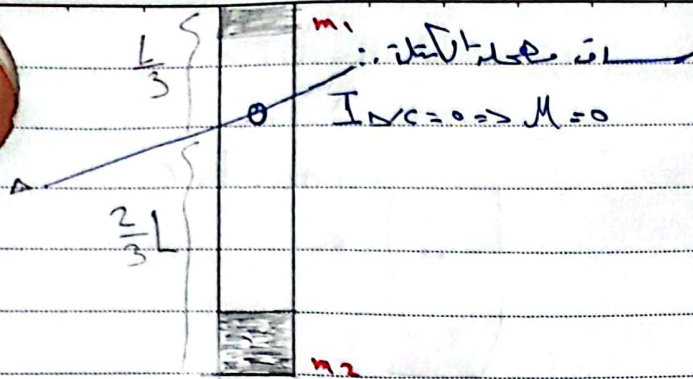
$$= \frac{4}{12} M L^2 + m' L^2$$

$$: I_O = \frac{1}{3} M L^2 + m' L^2$$

$$* d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{M r - m' r'}{m' + M}$$

$$= \frac{M \frac{L}{2} - m' L^2}{m' + M}$$

Subject: _____



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

$$* M = m_1 + m_2$$

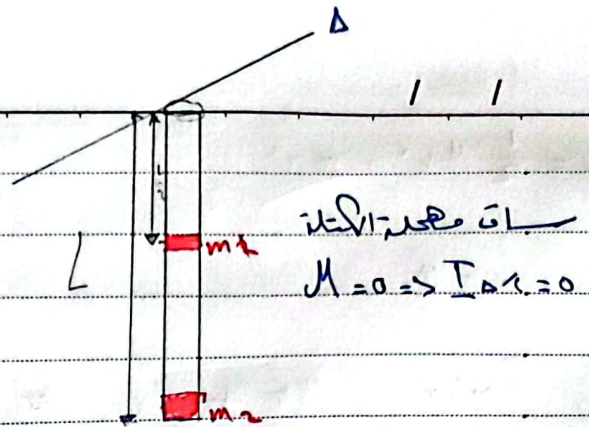
$$* d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{-m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2}$$

$$d = \frac{-m_1 \frac{L}{3} + m_2 \frac{2}{3} L}{m_1 + m_2}$$

$$I_D = I_{cm1} + I_{cm2}$$

$$= m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$

$$= m_1 \frac{L^2}{9} + m_2 \frac{4}{9} L^2$$



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

$$* M = m_1 + m_2$$

$$* d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2}$$

$$\therefore d = \frac{m_1 \times \frac{L}{2} + m_2 \times L}{m_1 + m_2}$$

$$* I_D = I_{cm1} + I_{cm2} + M d^2$$

$$= I_{cm1} + I_{cm2} + M d^2$$

$$= m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2 + M \frac{L^2}{4}$$

$$= m_1 \times \frac{L^2}{4} + m_2 \times \frac{L^2}{4} = m \frac{L^2}{4}$$

Subject: _____

1 1

$$I_D = \frac{1}{2} M r^2 + m' r^2$$

$$m' = m + M$$

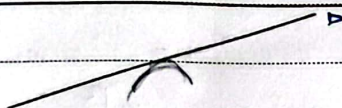
$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{M r + m' r'}{m' + M} = \frac{m r'}{m + M}$$

$$\omega r = \dot{\theta} = \frac{m' \dot{\theta} r'}{m' + M}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{m g d}}$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} m r^2}{2 m g \cdot \frac{r}{2}}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} r}{g}}$$



M.c

m.o

$$I_D = \frac{1}{2} m r^2 + M d^2 + I_D / m'$$

$$= \frac{1}{2} m r^2 + m \frac{r^2}{4}$$

$$= \frac{3}{2} M r^2 + m' r^2$$

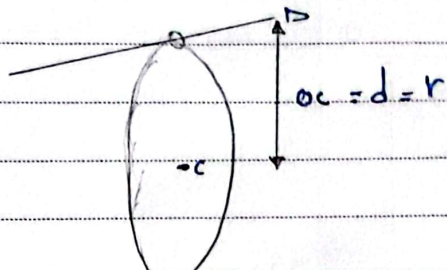
$$I_D = \frac{3}{2} M r^2 + m' r^2$$

$$m' = m + M$$

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{M r + m' r'}{m' + M}$$

$$= \frac{M r + m' r'}{m + M}$$

∴ center of mass



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{m g d}}$$

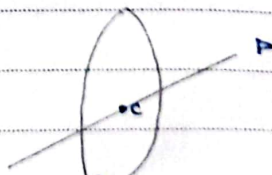
$$* M = m$$

$$* I_D = I_{D/c} + m d^2 = \frac{1}{2} M r^2 + m r^2$$

$$∴ I_D = \frac{3}{2} m r^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} m r^2}{m g \cdot \frac{r}{2}}}$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} r}{g}}$$



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{m g d}}$$

$$I_D = I_{D/c} + I_{D/m} = \frac{1}{2} m r^2 + m' r^2$$

المسألة المنزلية:

$$I_D = \frac{1}{3} \left(\frac{1}{2}\right) \left(\frac{3}{2}\right)^2 + \frac{1}{2} (1)^2$$

$$= \frac{1}{3} \times \frac{1}{2} \times \frac{9}{4} + \frac{1}{2} \times 1$$

$$= \frac{3}{8} + \frac{1}{2}$$

$$\therefore I_D = \frac{3}{8} + \frac{4}{8} = \frac{7}{8} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{Mg}} = 2.5 \text{ ثواني}$$

2: نفق نظرية الطاقة للركبة بين هين

الوضع الأول: ركبة دون سرعة ابتدائية $E_{k0} = 0$

الوضع الثاني: ركبة بالسرعة $E_{k0} = 0$

$$\Delta E_k = \sum W_i$$

$$E_k - E_{k0} = W_{\vec{r}} + W_D$$

$$W_{\vec{r}} = 0 \text{ عند نقطة التنازلية من ثباتية منتقلة}$$

$$E_{k0} = 0 \text{ عند نقطة دوران التنازلية}$$

$$\frac{1}{2} I_D \omega^2 = mgR$$

$$E_k = mgR$$

$$h = d [\cos \theta - \cos \theta_{max}]$$

$$R = d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\Rightarrow E_k = mgd [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$E_k = 1 \times 10 \times \frac{7}{8} [1 - \cos \frac{\pi}{2}]$$

$$E_k = \frac{70}{8} [1 - 0] = \frac{70}{8} \text{ J}$$

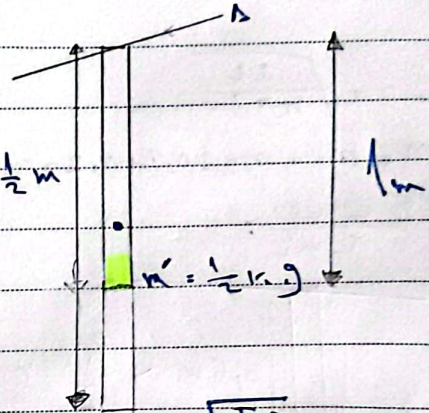
$$M = 0.5 \text{ kg} = \frac{1}{2} \text{ kg}$$

$$l = 1.5 \text{ m} = \frac{3}{2} \text{ m}$$

∴ مدار من طرفها العلوي ∴ (هافنل)

$$M' = 0.5 \text{ kg} = \frac{1}{2} \text{ kg}$$

حائل به 1m من الطرف العلوي ∴



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

$$* M = M + M' = 0.5 + 0.5 = 1 \text{ kg}$$

$$* d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i}$$

$$= \frac{Ml + M'r'}{M + M'}$$

$$= \frac{\frac{1}{2}(0.75) + \frac{1}{2}(1)}{\frac{1}{2} + \frac{1}{2}} = \frac{\frac{3}{8} + \frac{1}{2}}{1}$$

$$d = \frac{3}{8} + \frac{1}{2} = \frac{7}{8} \text{ m}$$

$$I_{\text{net } D} = I_{D/C} + Md^2 + I_{Dm'}$$

$$= \frac{1}{12} ML^2 + M \frac{l^2}{4} + M' r'^2$$

$$= \frac{4}{12} ML^2 + M' r'^2$$

Subject: _____

المسألة (4)

المسألة (4)

$I_{D/C} = 0$

$L = 1\text{ m}$

$m_1 = 0,4\text{ kg}$

$m_2 = 0,2\text{ kg}$

+ جميع أقطابها من طرفها العلوي

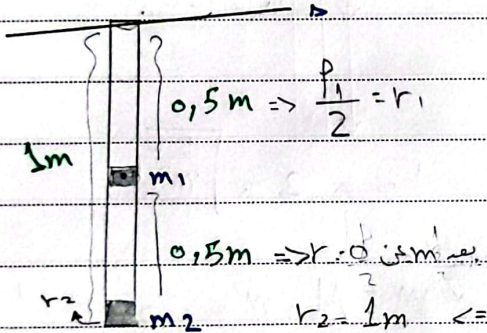
← (ها تفنن)

(الكل)

$1. T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mgd}}$

* $m = m_1 + m_2 = 0,4 + 0,2 = 0,6\text{ kg}$

+ $d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i}$



$d = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m}$

$d = \frac{0,4(\frac{1}{2}) + 0,2(\frac{1}{1})}{0,6} = \frac{0,4 \times \frac{1}{2} + 0,2}{0,6}$

$d = \frac{0,2 + 0,2}{0,6} = \frac{0,4}{0,6}$

$d = \frac{4 \times 10^{-1}}{6 \times 10^{-1}} = \frac{4}{6} = \frac{2}{3}\text{ m}$

$\omega_m = \omega \times r'$

* ω ?

$E_k = \frac{70}{8}\text{ J}$

$\frac{1}{2} I_D \cdot \omega^2 = \frac{70}{8}$

$\omega^2 = \frac{\frac{1}{2} I_D}{\frac{70}{8}}$

$\omega = \sqrt{\frac{\frac{1}{2} I_D}{\frac{70}{8}}} \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{\frac{1}{2}(\frac{7}{8})}{\frac{70}{8}}}$

$\omega = \sqrt{\frac{\frac{7}{16}}{\frac{7}{8}}} = \omega = \sqrt{20} = 2\sqrt{5}\text{ rad/s}$

$\Rightarrow \omega_m = 2\sqrt{5} \times 1 = 2\sqrt{5}\text{ ms}^{-1}$

طلبوا سرعة المسألة
مركبة عكالة الكمال

$\omega_m = \omega d$

$= 2\sqrt{5} \times \frac{2}{3} = \frac{7\sqrt{5}}{3}\text{ ms}^{-1}$

Subject: _____

$$2: \omega_c = \omega d = \frac{4\pi}{3\sqrt{3}} \text{ m.s}^{-1} \quad (a)$$

$$\omega_{m2} = \omega \times r_2$$

$$\omega_c = \omega d$$

$$\frac{4\pi}{3\sqrt{3}} = \omega \times \frac{2}{3} \Rightarrow \omega = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ rad.s}^{-1}$$

$$\Rightarrow \omega_{m2} = \omega \times r_2$$

$$= \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \times 1 = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ m.s}^{-1}$$

$$\omega_{m2} = \omega \times r_2, \quad \omega_c = \omega d$$

$$\frac{\omega_{m2}}{\omega_c} = \frac{\omega \times r_2}{\omega \times d}$$

$$\omega_{m2} d = \omega_c \times r_2$$

$$\Rightarrow \omega_{m2} = \frac{\omega_c \times r_2}{d}$$

$$\omega_{m2} = \frac{\frac{4\pi}{3\sqrt{3}} \times 1}{\frac{2}{3}} \Rightarrow \omega_{m2} = \frac{4\pi}{3\sqrt{3}} \times \frac{3}{2}$$

$$\Rightarrow \omega_{m2} = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ m.s}^{-1}$$

↙ b

$$* I_D = I_{D/c} + I_{Dm1} + I_{Dm2}$$

$$* I_{D/c} = 0 \Rightarrow \text{مركز الكتلة}$$

$$* I_{Dm1} = m_1 \cdot r_1^2$$

$$= (0,4) \left(\frac{2}{3}\right)^2$$

$$= 4 \times 10^{-1} \frac{4}{9}$$

$$= 4 \times 10^{-1} \times \frac{4}{9} = 0,1 \text{ kg.m}^2$$

$$* I_{Dm2} = m_2 r_2^2$$

$$= 0,2 \times 1^2$$

$$= 0,2 \times 1^2$$

$$= 2 \times 10^{-1} \times 1 = 2 \times 10^{-1} \text{ kg.m}^2$$

$$\Rightarrow I_D = I_{Dm1} + I_{Dm2}$$

$$\Rightarrow I_D = 0,1 + 0,2 = 0,3 \text{ kg.m}^2$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0,5}{0,6 \times 10^{-1} \times \frac{2}{3}}}$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{3 \times 10^{-1}}{6 \times 10^{-1} \times 10 \times \frac{2}{3}}}$$

$$= 2\pi \sqrt{\frac{3 \times 10^{-1}}{6 \times \frac{2}{3}}}$$

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

$$T_0 = 2 \sqrt{\frac{3}{4}} = 2 \times \frac{\sqrt{3}}{2} = \frac{\sqrt{3}}{1} \text{ s}$$

$$\Rightarrow \cos \theta_{max} = \frac{1}{3}$$

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

المسألة (5)

ساق مهملـة الأكتلة $\Rightarrow M_{sac} = 0$
 تمدن كل من طرفيها كتلة نقطة $m = 0.1 \text{ kg}$
 تمدن نقطة \Rightarrow تمدن $\frac{1}{2}$ من طرفيها العلوي
 وترج الحجم $\theta = \frac{1}{2\pi} \text{ rad}$
 $T_0 = 2.5 \text{ s}$

عالمك

$$1 \Rightarrow \theta = \theta_{max} \cos(\omega t + \phi)$$

$$* \theta_{max} = \frac{1}{2\pi} \text{ rad}$$

$$* \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi \cdot 2}{2.5} \Rightarrow \omega_0 = \frac{4\pi}{5} \text{ rad/s}$$

$$* \phi = ?$$

لتعين ϕ من شروط الس

$$t=0 \quad \theta = \theta_{max}$$

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

$$\cos \phi = 1$$

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

$$\Rightarrow \theta = \frac{1}{2\pi} \cos\left(\frac{4\pi}{5}t\right) \text{ rad}$$

ب. نطبق نظرية الطاقة الحركية بين اليمين
 الوضع الأول: كفة تركها دون سرعة

$$\theta = \theta_{max}$$

الوضع الثاني: كفة المورر بالشاقول

$$\theta = 0$$

$$\Delta E_k = \sum_{1 \rightarrow 2} W_i$$

$$E_{k2} - E_{k1} = W_{\vec{w}} + W_{\vec{R}}$$

$$E_{k1} = 0 \text{ تركها دون سرعة ابتدائية}$$

$$W_{\vec{R}} = 0 \text{ لأن نقطة التأثير R ثابتة}$$

$$\frac{1}{2} I_D \omega^2 = mgh$$

$$+ h = d[\cos \theta - \cos \theta_{max}]$$

$$h = d[1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\frac{1}{2} I_D \omega^2 = mgd[1 - \cos \theta_{max}]$$

$$1 - \cos \theta_{max} = \frac{\frac{1}{2} I_D \omega^2}{mgd}$$

$$* I_D = 0.349 \text{ kg m}^2, \omega = \frac{2\pi}{5} \text{ rad/s}, m = 0.6 \text{ kg}$$

$$J = 10 \quad d = \frac{2}{3} \text{ m}$$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{\frac{1}{2} (3.14^2) \left(\frac{2\pi}{5}\right)^2}{6 \times 10^{-1} \times 10 \times \frac{2}{3}}$$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{\frac{3 \times 10^{-1}}{2} \times \frac{4\pi^2}{3}}{6 \times \frac{2}{3}}$$

$$= 1 - \frac{2}{4} = 1 - \frac{1}{2} = \frac{1}{2}$$

Subject: _____

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{10m' L^2}{2m' \cdot 9 \times \frac{1}{4}}}$$

$$25 \times 10^{-1} = 2 \sqrt{\frac{L^2}{1}}$$

$$25 \times 10^{-1} = 2 \sqrt{\frac{5L}{4}}$$

$$625 \times 10^{-2} = 4 \frac{5L}{4}$$

$$625 \times 10^{-2} = 5L$$

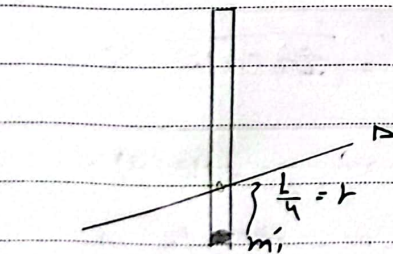
$$L = 125 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$\omega_{\text{max}} = \left| -\omega_0 \sin \theta_{\text{max}} \right| \quad \text{c3}$$

$$= \left| -\frac{4\pi}{5} \times \frac{1}{2\pi} \right|$$

$$= \left| -\frac{2}{5} \right|$$

$$\omega_{\text{max}} = \frac{2}{5} = \frac{4}{10} = 0,4 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$



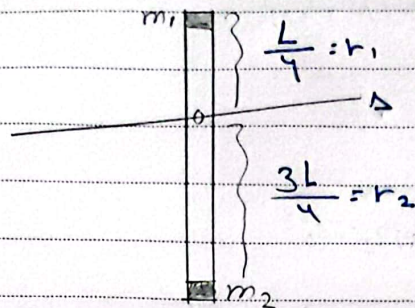
$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mgs}}$$

$$I_D = I_{D/c} + I_{D/m'}$$

$$= m' r^2 = m' \left(\frac{L}{4}\right)^2$$

$$\therefore I_D = m' \frac{L^2}{16}$$

$$* m = m'$$



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

$$* m = m' + m' = 2m'$$

$$* I_D = I_{D/c} + I_{D/m'} + I_{D/m'}$$

$$I_D = m' r_1^2 + m_2 r_2^2$$

$$= m_1 \left(\frac{L}{4}\right)^2 + m_2 \left(\frac{3L}{4}\right)^2$$

$$= m_1 \frac{L^2}{16} + m_2 \frac{9L^2}{16}$$

$$I_D = \frac{m' L^2 [1 + 9]}{16} = \frac{10 m' L^2}{16}$$

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i}$$

$$= \frac{-m_1 r_1 + m_2 r_2}{m}$$

$$= \frac{-m' \frac{L}{4} + m' \frac{3L}{4}}{2m'}$$

$$= \frac{m' L \left[-\frac{1}{4} + \frac{3}{4}\right]}{2m'}$$

$$d = \frac{L \times \frac{1}{2}}{2} = \frac{L}{4} \text{ m}$$

Subject: _____

1 1

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2MR^2}{M \times 10 \times R}}$$

$$T_0 = 2\sqrt{2} \cdot R$$

$$= 2\sqrt{2 \times 125 \times 10^{-3}}$$

$$= 2\sqrt{250 \times 10^{-3}} = 2\sqrt{25 \times 10^{-2}}$$

$$T_0 = 25 \times 10^{-1} \text{ s } \Rightarrow 10 \cdot 10^{-1} = 10^0 = 1 \text{ s}$$

$$\therefore T_0 = \frac{T_0'}{2} \quad \therefore 2$$

$$2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mgd}}$$

$$2\sqrt{L} = 25 \times 10^{-1}$$

$$4L = \dots = 10 \times 10^{-1}$$

$$4L = 10^0 \Rightarrow 4L = 1$$

$$\Rightarrow L = \frac{1}{4} \text{ m}$$

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{m' \frac{L}{m'}}$$

$$d = \frac{r}{1} = \frac{L}{4}$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{m' \frac{L^2}{16}}{m' \times 10 \times \frac{L}{4}}}$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{L}{10 \times 4}}$$

$$T_0' = 2\sqrt{\frac{L}{4}}$$

$$T_0' = 2\sqrt{\frac{125 \times 10^{-2}}{4}}$$

$$= 2\sqrt{125 \times 10^{-2}}$$

$$\Rightarrow T_0' = \sqrt{225 \times 10^{-2}} \text{ s}$$

$$I_{D/c} = MR^2 \quad \text{2015(4) 2015}$$

$$R = 12,5 \text{ cm} = 125 \times 10^{-3} \text{ m}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mgd}} \quad \text{a.l.}$$

$$\begin{aligned} * I_D &= I_{D/c} + md^2 \quad (R) \\ &= MR^2 + MR^2 \\ &= 2MR^2 \end{aligned}$$

$$* m = M$$

$$* d = R$$

Subject: _____

1 1

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i}$$

$$d = \frac{-m_1 r_1 + m_2 r_2}{m}$$

$$\frac{-\frac{2}{10} \times \frac{1}{2} + \frac{6}{10} \times \frac{1}{2}}{\frac{8}{10}} = \frac{1}{4} m$$

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

$$= 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{5}}{\frac{8}{10} \times 10}} = 2.5$$

2. متحرك = ثابت

$$2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} = 2$$

$$2\sqrt{L} = 2$$

$$\sqrt{L} = 1 \Rightarrow L = 1m$$

$$\frac{4}{16} = 4 \times 10^{-1}$$

$$3. T_0 = \omega T_0 \left[1 + \frac{0.01^2}{16} \right]$$

$$= 2 \left[1 + \frac{16}{100} \right]$$

$$= 2 \left[1 + \frac{1}{100} \right]$$

$$= 2 \times \frac{101}{100} = \frac{101}{50} = 2.02s$$

ملاحظة: دور التماس التعلق للركب والبيد لا يتعلق
بالسعة الزاوية و $\theta < 0,24rad$.

المادة (5) المادة 1
مسألة فزيكية متقدمة
+ دمج بين ثقل المركب، التماس التعلق

* بيان معادلة الأمتدة $\theta = 0$

$$I_D/C = 0$$

$$L = 1m$$

$$* m_1 = 0,2 kg$$

$$* m_2 = 0,6 kg$$

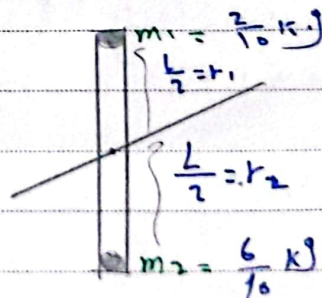
د. ماري منتظما

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mgd}} \quad 1.$$

$$* M = m_1 + m_2 = \frac{2}{10} + \frac{6}{10} = \frac{8}{10} kg$$

$$* T_D = T_D/C + I_D/m_1 + I_D/m_2$$

$$I_D = m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$



$$= \frac{2}{10} \left(\frac{L}{2}\right)^2 + \frac{6}{10} \left(\frac{L}{2}\right)^2$$

$$= \frac{2}{10} \times \frac{L^2}{4} + \frac{6}{10} \times \frac{L^2}{4}$$

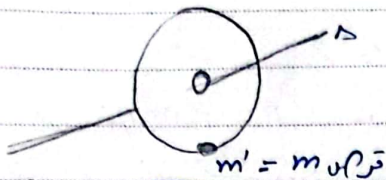
$$= \frac{L^2}{4} \left(\frac{2}{10} + \frac{6}{10}\right) = \frac{1}{4} \times \frac{8}{10} = \frac{1}{5} kg m^2$$

Subject:

$$2\sqrt{L'} = 2$$

$$4L = 4 \Rightarrow L' = 1m$$

3.



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

$$* m = m' + m = m' + m' = 2m' = 2m$$

$$* I_D = I_{D/c} + I_{D/m'}$$

$$= \frac{1}{2}mr^2 + m'r^2$$

$$= \frac{1}{2}mr^2 + mr^2$$

$$I_D = \frac{3}{2}mr^2$$

$$* d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{m'r + m'r}{2m} = \frac{m'r + m'r}{2m}$$

$$= \frac{m'r + m'r}{2m} = \frac{m'r + m'r}{2m} = \frac{r'}{2}$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2}mr^2}{2m \cdot \frac{r}{2}}}$$

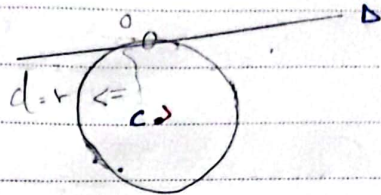
$$= 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} \cdot \frac{r}{2}}{10}}$$

$$T_0' = 2\sqrt{1} = 2.5$$

آلة (6) عادية

$$r = \frac{2}{3}m, \quad m \text{ كتلة وكتلة}$$

∴ Δ من ارتفاع على Δ



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

$$* I_D = I_{D/c} + md^2$$

$$* d = r$$

$$I_D = \frac{1}{2}mr^2 + mr^2$$

$$\Rightarrow I_D = \frac{3}{2}mr^2$$

$$* d = r$$

$$* m = m$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2}mr^2}{mg \cdot r}}$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2}r}{g}}$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} \cdot \frac{2}{3}}{10}} = 2.5$$

$$2 \therefore T_0 = T_0 = 2.5$$

$$2\pi \sqrt{\frac{L'}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mgd}}$$

$$2\pi \sqrt{\frac{L'}{10}} = 2$$

Subject: _____

1 1

$$\Rightarrow \mathcal{L}_{m'} = W \times r \Rightarrow W^2 = \frac{v^2}{r^2}$$

$$W = \frac{v_{m'}}{r} = \frac{\frac{2\pi}{3}}{\frac{2}{3}} = \pi \text{ rad.s}^{-1}$$

* علاقة للدر النوايس المركب وسيف
بين الزاكنة السطائية .

$$4: v_{m'} = \frac{2\pi}{3} \text{ m.s}^{-1}$$

نطبق نظرية الطاقة المكمية بين الزواين

الوضع الاول: الحفة ترك دون سرعة ابتداية

$$\theta = \theta_{max}$$

الوضع الثاني: الحفة المررض الساقول

$$\theta = 0$$

$$\Delta E_k = \sum_{1 \rightarrow 2} W \vec{F}$$

$$E_{k2} - E_{k1} = W \vec{R} + W \vec{F}$$

$E_{k1} = 0$ حفة ترك دون سرعة ابتداية

$W \vec{R} = 0$ وزن نفاعة السائير بتغير

$$\frac{1}{2} I \omega^2 = mg h$$

$$* h = d [\cos \theta - \cos \theta_{max}]$$

$$\cos 0 = 1$$

$$h = d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\frac{1}{2} I \omega^2 = mg d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$1 - \cos \theta_{max} = \frac{\frac{1}{2} I \omega^2}{mg d}$$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{\frac{1}{2} I \omega^2}{mg d}$$

$$* W = ? , v_{m'} = \frac{2\pi}{3}$$

$$\frac{1}{2} I \omega^2 = mg \frac{r}{2} [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\frac{1}{2} (\frac{3}{2} m r^2) \times \pi^2 = mg \frac{r}{2} [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\frac{1}{2} \times \frac{3}{2} m r^2 \times \pi^2 = 2 mg \frac{r}{2} [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$10 = \pi^2 r$$

$$\frac{1}{2} \times \frac{3}{2} \times \frac{2}{3} = 2 \times \frac{1}{2} [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\frac{1}{2} = 1 - \cos \theta_{max}$$

$$\cos \theta_{max} = \frac{1}{2}$$

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