
❖ تم التحميل بواسطة : [T.me/Science_2022bot](https://t.me/Science_2022bot)



السؤال الأول: اختر الإجابة الصحيحة لكل مما يأتي وانقلها إلى ورقة إجابتك: (50 درجة)

س1_ تزداد شدة قوة الإرجاع في النواس المرز بإزدياد:					
A	مطاله	B	سرعته	C	دوره
D	كتلته				
س2_ الدور الخاص لنواس ثقلي بسيط يهتز بسعة صغيرة $2S$ نجعل طول خيطه ربع ما كان عليه في الشروط ذاتها فيصبح دوره:					
A	8 Sec	B	0.5 Sec	C	1 Sec
D	4 Sec				
س3_ نواس قتل دوره الخاص T_0 نجعل طول سلك القتل ربع ما كان عليه فيصبح الدور الخاص الجديد T_0 مساوياً:					
A	$\sqrt{2} T_0$	B	$\frac{T_0}{\sqrt{2}}$	C	$\frac{T_0}{2}$
D	$2T_0$				
س4_ ساق متجانسة طولها 1.5m نجعلها شاقولية ونعلقها من محور أفقي ثابت عمودي على مستويها ومار من طرفها العلوي نحرف الساق عن وضع توازنها زاوية 60° ثم نتركها دون سرعة ابتدائية في اللحظة $t=0$ فتكون سرعتها الزاوية عند المرور بالشاقول هي:					
A	$\pi \text{ m.s}^{-1}$	B	10 rad.s^{-1}	C	$2\pi \text{ rad.s}^{-1}$
D	$\pi \text{ rad.s}^{-1}$				
س5_ نواس ثقلي مركب دوره $2S$ فيكون طول النواس الثقلي البسيط المواق للنواس المركب هو:					
A	1m	B	2m	C	3m
D	4m				

السؤال الثاني: استنتج علاقة الطاقة الميكانيكية لهزارة جيبيية انسحابية غير متخامدة ثم ارسم المنحني المثل للعلاقة بين الطاقة الميكانيكية للجسم والطاقة الكامنة بدلالة المطال. (30 درجة)

السؤال الثالث: ادرس تحريكاً نواس القتل ميبناً طبيعة حركة الساق ثم استنتج العلاقة المحددة لدور الخاص. (25 درجة)

السؤال الرابع: انطلاقاً من العلاقة $\theta = -\frac{mgd}{I_A} \theta$ ومن أجل ساعات زاوية صغيرة برهن أن حركة النواس الثقلي المركب غير المتخامد هي حركة جيبيية دورانية ثم استنتج العلاقة المحددة لدوره الخاص ميبناً دلالات الرموز. (30 درجة)

السؤال الخامس: أجب عن أحد السؤالين التاليين: (25 درجة)

- برهن أن محصلة القوى المؤثرة في مركز عطالة الجسم الصلب في النواس المرز هي قوة إرجاع.
- مم يتألف النواس الثقلي البسيط نظرياً؟ ثم استنتج عبارة دوره الخاص انطلاقاً من عبارة الدور الخاص للنواس الثقلي المركب من أجل الساعات الزاوية الصغيرة.

السؤال السادس: حل المسائل التالية:

المسألة الأولى: يتحرك جسم بحركة جيبيية انسحابية بحيث ينطلق في مبدأ الزمن من نقطة مطالها X_{max} فيستغرق $10S$ حتى يصل للمطال المناظر $-X_{max}$ قاطعاً مسافة 10 cm والمطلوب:

(40 درجة)

1- استنتج التابع الزمني لمطال الحركة انطلاقاً من شكله العام.

2- احسب قيمة السرعة العظمى (طويلة).

3- احسب تسارع الجسم لحظة مروره في وضع مطاله $-X_{max}$.

4- بفرض أن كتلة الجسم المهتز بمرونة نابض $m=1\text{kg}$ والمطلوب:

a. استنتج قيمة ثابت صلابة النابض.

b. احسب شدة قوة الإرجاع في نقطة مطالها 2cm .

c. الطاقة الكامنة في نقطة مطالها $\bar{x}=2\text{cm}$ ثم احسب طاقتها الحركية عندئذ.

المسألة الثانية: يتألف نواس قتل من قرص متجانس نصف قطره 20cm معلق بسلك قتل شاقولي فإذا علمت أن عزم عطالة القرص حول محور عمودي على مستويها ومار من مركز عطالته 0.02kg.m^2 ودوره الخاص 2S والمطلوب:

(40 درجة)

1- احسب قيمة كتلة القرص .

2- احسب قيمة ثابت قتل السلك .

3- استنتج التابع الزمني للمطال الزاوي انطلاقاً من شكله العام باعتبار أن مبدأ الزمن هو اللحظة التي ترك فيها القرص دون سرعة ابتدائية بعد أن ندير القرص بمقدار نصف دورة عن وضع توازنه بالاتجاه الموجب .

4- احسب السرعة الزاوية للقرص لحظة المرور الأول بوضع التوازن .

5- احسب التسارع الزاوي للقرص لحظة مرور القرص بوضع $\theta = -\frac{\pi}{2}\text{ rad}$.

6- احسب الطاقة الميكانيكية للقرص عند المرور الأول بوضع التوازن .

المسألة الثالثة: يتألف نواس ثقلي مركب من ساق متجانسة طولها $\frac{3}{2}m$ كتلتها m_1 نجعلها شاقولية ونعلقها من محور أفقي ثابت عمودي على مستويها الشاقولي ومار من منتصفها ونثبت في طرفها السفلي كتلة $m_2 = m_1$ والمطلوب: (80 درجة)

1- استنتج بالرموز العلاقة المحددة للدور الخاص لهذا النواس بدلالة طول الساق انطلاقاً من العلاقة العامة لدور النواس الثقلي في حالة الساعات الصغيرة ثم احسب قيمته .

2- احسب طول النواس الثقلي البسيط المواقف لهذا النواس .

3- نزيح الجملة السابقة عن وضع توازنها الشاقولي بزاوية $\theta = 60^\circ$ وتركها دون سرعة ابتدائية في اللحظة $t=0$ والمطلوب:

a . استنتج بالرموز العلاقة المحددة للسرعة الزاوية للجملة لحظة مروره بشاقول محور التعليق ثم احسب قيمتها .

b . احسب السرعة الخطية للكتلة m_2 .

المسألة الرابعة: ساق أفقية متجانسة طولها 40cm تثبت في كل من طرفيها كتلة نقطية $m_1 = m_2 = 100\text{g}$ ونعلق من منتصفها بسلك قتل شاقولي لنشكل نواساً للقتل ندير الساق في مستو أفقي بزاوية 60° عن وضع توازنها وتركها دون سرعة ابتدائية فتتهز بحركة جيبيّة دورانية دورها الخاص 2S والمطلوب:

(40 درجة)

1- احسب قيمة ثابت قتل السلك .

2- استنتج التابع الزمني للمطال الزاوي انطلاقاً من شكله العام .

3- احسب قيمة السرعة الزاوية للنواس لحظة مروره الأول بوضع التوازن .

4- نجعل طول سلك القتل نصف ما كان عليه احسب الدور الخاص الجديد .

المسألة الخامسة: يتألف نواس ثقلي مركب من ساق شاقولية مهيمنة الكتلة طولها 0.5m تحمل في نهايتها العلوية كتلة نقطية $m_1 = 300\text{g}$ وتحمل في نهايتها السفلية كتلة نقطية $m_2 = 500\text{g}$ تهتز حول محور أفقي عمودي على مستويها ومار من منتصفها والمطلوب:

(40 درجة)

1- احسب الدور الخاص للنواس في حال الساعات الزاوية الصغيرة .

2- احسب طول النواس الثقلي البسيط المواقف للنواس المركب .

3- نزيح الجملة عن وضع توازنها زاوية قدرها 60° وتركها دون سرعة ابتدائية استنتج العلاقة المحددة لسرعتها الزاوية لحظة مرورها بالشاقول ثم احسب قيمتها .4- احسب السرعة الخطية للكتلة m_2 لحظة مرورها بالشاقول .

انتهت الأسئلة

لأنه $d = oc = \frac{l}{2}$

$$I_{D10} = I_{D1C} + m d^2$$

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

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

$$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2 \times 9.8 \times \frac{l}{2} (1 - \cos \theta_{max})}{\frac{1}{3} m l^2}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{3g(1 - \cos \theta_{max})}{l}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{3(10)(1 - \frac{1}{2})}{1.5}} = \pi \text{ rad.s}^{-1}$$

(5)

ربيع = ربيع

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

$$40 \frac{l}{10} = 4 \Rightarrow 4l = 4 \Rightarrow$$

$$l = 1m$$

السؤال الثاني: ص 14 من الكتاب
 السؤال الثالث: ص 21 + 22 من الكتاب
 حق (أجرب وتستخرج) + ص 23 من مصدر
 نواتج لغتك + تستخرج ص 24
 السؤال الرابع: ص 30 من الكتاب
 + ص 31 حق مناهة رحلات اليوم

السؤال الأول:

(1) مطالبه 12

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

عندما يصبح $l' = \frac{l}{4}$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{l}{4g}} = \frac{1}{2} \times 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} = \frac{1}{2} T_0$$

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

(3)

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

$$k^* = k' \frac{(2r)^4}{\frac{l}{4}} = 4 k' \frac{(2r)^4}{l} = 4K$$

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{k^*}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{4k}} = \frac{1}{2} \times 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{k}}$$

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

(4)

$$\Delta E_k = \int \vec{w} \cdot \vec{F}$$

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

الوضع الابتدائي: $\theta = \theta_{max}$
 بدون سرعة ابتدائية

الوضع النهائي: $\theta = 0$

$$\frac{1}{2} I_D \omega^2 - 0 = mgh + 0$$

نقطة \vec{R} غير \vec{R} تنتقل

$$\omega = \sqrt{\frac{2mgh}{I_D}} = \sqrt{\frac{2mgd(1 - \cos \theta_{max})}{I_D}}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \Rightarrow \omega_0^2 = \frac{k}{m} \Rightarrow \quad (a) \quad (4)$$

$$k = \omega_0^2 m = \frac{10}{100} \times 1 = 0.1 \text{ N m}^{-1}$$

$$F = kx = 0.1 \times 2 \times 10^{-2} \quad (b)$$

$$= 2 \times 10^{-3} \text{ N}$$

$$E_p = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} (0.1) (2 \times 10^{-2})^2 \quad (c)$$

$$= 0.05 \times 4 \times 10^{-4} = 2 \times 10^{-5} \text{ J}$$

$$E = \frac{1}{2} k x_{\max}^2 = \frac{1}{2} (0.1) (5 \times 10^{-2})^2$$

$$= 0.05 \times 25 \times 10^{-4} = 12.5 \times 10^{-5} \text{ J}$$

$$E_k = E - E_p = 12.5 \times 10^{-5} - 2 \times 10^{-5}$$

$$= 10.5 \times 10^{-5} \text{ J}$$

المسألة الثانية:

$$I_{\Delta} = \frac{1}{2} m v^2 \quad (1)$$

$$2 \times 10^{-2} = \frac{1}{2} m (20 \times 10^{-2})^2$$

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

$$k = \omega_0^2 I_{\Delta} = \left(\frac{2\pi}{10}\right)^2 \cdot I_{\Delta} \quad (2)$$

$$k = \left(\frac{2\pi}{10}\right)^2 \times 2 \times 10^{-2} = 0.2 \text{ m N rad}^{-1}$$

المسألة الثالثة:

(1) ص 9 + 10 من الكتاب (متصفنا)

(2) ص 32 من الكتاب (بقربنا أول نصف)

ص 32 آخر النصف (أو سنتابع).

المسألة الأولى:

$$\bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi}) \quad (1)$$

$$2x_{\max} = 10 \text{ cm} \Rightarrow x_{\max} = 5 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$\frac{1}{2} T_0 = 10 \Rightarrow T_0 = 20 \text{ s} \Rightarrow$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{20} = \frac{\pi}{10} \text{ rad.s}^{-1}$$

ماب $\bar{\varphi}$ من شروط لبدا:

$$t=0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi}) \\ x = +x_{\max} \end{array} \right. \quad \left. \begin{array}{l} x_{\max} = x_{\max} \cos \bar{\varphi} \\ \Rightarrow \cos \bar{\varphi} = 1 \Rightarrow \bar{\varphi} = 0 \text{ rad} \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \bar{x} = 5 \times 10^{-2} \cos\left(\frac{\pi}{10} t\right) \quad (2)$$

$$v_{\max} = |\dot{x}| = \omega_0 x_{\max}$$

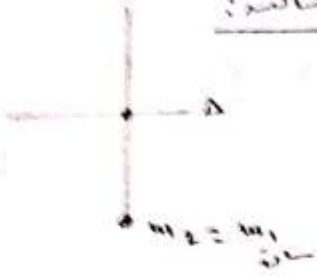
$$= \frac{\pi}{10} \times 5 \times 10^{-2} = 5\pi \times 10^{-3} \text{ m.s}^{-1}$$

$$a = -\omega_0^2 x = -\omega_0^2 x (-x_{\max}) \quad (3)$$

$$a = +\omega_0^2 x_{\max} = +\frac{10}{100} \times 5 \times 10^{-2}$$

$$a = 5 \times 10^{-3} \text{ m.s}^{-2}$$

المسألة الثالثة:



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mgd}} \quad (1)$$

$$I_0 = I_{cm} + I_{cm} \omega_c = \frac{1}{12} m_1 l^2 + m_2 r_c^2$$

$$= \frac{1}{12} m_1 l^2 + m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2 = \frac{1}{12} m_1 l^2 + m_1 \frac{l^2}{4}$$

$$= \frac{4}{12} m_1 l^2 = \frac{1}{3} m_1 l^2$$

$$m_2 = 2m_1$$

$$d = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2} = \frac{0 + m_1 \frac{l}{2}}{2m_1}$$

$$d = \frac{l}{4} \text{ (cm)} \Rightarrow$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3} m_1 l^2}{2m_1 g \frac{l}{4}}} = 2\pi \sqrt{\frac{2l}{3g}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2(\frac{3}{10})}{3(10)}} = 2 \text{ s}$$

$$T_0 = T_0$$

$$2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} = 2 \Rightarrow 4\pi \frac{l}{10} = 4$$

$$\Rightarrow l = 1 \text{ m}$$

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

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

$$t=0 \left. \begin{array}{l} \omega=0 \end{array} \right\} \Rightarrow \theta = \theta_{max} = \pi \text{ rad}$$

متبقي شرط الجيب:

$$t=0 \left. \begin{array}{l} \theta = \theta_{max} \end{array} \right\} \Rightarrow \bar{\theta} = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

$$\theta = \theta_{max} \quad \theta_{max} = \theta_{max} \cos \bar{\varphi} \Rightarrow$$

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

$$\Rightarrow \bar{\theta} = \pi \cos(\pi t)$$

$$\omega = -\omega_0 \theta_{max} \sin(\omega_0 t + \bar{\varphi}) \quad (14)$$

$$\omega = -10 \sin \pi t$$

لكن لحظة الزرارة اول بوضع يتوازن


$$t = \frac{T_0}{4} = \frac{2}{4} = \frac{1}{2} \text{ s}$$

$$\Rightarrow \omega = -10 \sin \frac{\pi}{2} = -10 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$$

$$\alpha = -\omega_0^2 \theta = -10 \times -\frac{\pi}{2} = +9\pi \text{ rad}\cdot\text{s}^{-2} \quad (15)$$

$$E = \frac{1}{2} k \theta_{max}^2 = \frac{1}{2} (0.2) (10) = 1 \text{ J} \quad (16)$$

المثال الرابعة:



$m_1 = m_2 = 100g$

(1) $K = \omega_0^2 I_0$ (*)

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

$I_0 = I_{O1m_1} + I_{O1m_2} = 2m_1 r_1^2$ $r = \frac{L}{2}$

$= 2 \times 100 \times 10^{-3} \times (20 \times 10^{-2})^2$

$= 0.2 \times 4 \times 10^{-2} = 8 \times 10^{-3} \text{ kg}\cdot\text{m}^2$

نفوضه في (*):

$K = 10 \times 8 \times 10^{-3} = 8 \times 10^{-2} \text{ mN}\cdot\text{rad}^{-1}$

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

$\omega_0 = \pi \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$

$t=0$
 $w=0$ } $\Rightarrow \bar{\theta} = \theta_{\max} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

$t=0$
 $\theta = \theta_{\max}$ } $\bar{\theta} = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$

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

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

$\Rightarrow \bar{\theta} = \frac{\pi}{3} \cos(\pi t)$

(3)

$$v_{m_2} = \omega \cdot r_{m_2}$$

$$= \frac{\pi}{2} \times \frac{3}{4} = \frac{3\pi}{8} \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$$

(a)

$$\Delta E_k = \sum \bar{w} \cdot \vec{r}$$

$$E_{k_2} - E_{k_1} = W_{\vec{w}} + W_R$$

الوضع الابتدائي: $\theta = \theta_{\max}$
بدون سرعة ابتدائية

الوضع النهائي: $\theta = 0$

$$\frac{1}{2} I_0 \omega^2 - 0 = 2mgh + 0$$

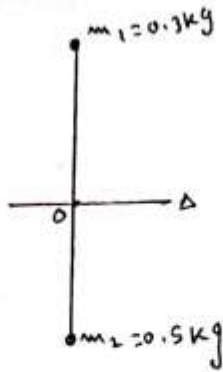
نقلنا \vec{r} \times \vec{R} فنقل

$$\omega = \sqrt{\frac{4mgh}{I_0}} = \sqrt{\frac{4 \times 10 \times g \times \frac{L}{4} (1 - \cos \theta_{\max})}{\frac{1}{3} \times L^2}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{3g(1 - \cos \theta_{\max})}{4L}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{3(10)(1 - \frac{1}{2})}{4(\frac{3}{2})}} = \frac{\pi}{2} \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$$

5



المسألة الخامسة:

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{m_0 g d}}$$

$$I_0 = m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$

$$= 0.3 \left(\frac{1}{4}\right)^2 + (0.5) \left(\frac{1}{4}\right)^2$$

$$= \frac{0.8}{16} = 0.05 \text{ kg m}^2$$

$$r = \frac{L}{2}$$

$$m_0 = m_1 + m_2 = 0.3 + 0.5 = 0.8 \text{ kg}$$

$$d = OC = \frac{m_1 \bar{r}_1 + m_2 \bar{r}_2}{m_1 + m_2}$$

$$d = \frac{(0.3) \left(\frac{1}{4}\right) + (0.5) \left(\frac{1}{4}\right)}{0.8}$$

$$d = \frac{\frac{1}{4}(0.8)}{0.8} = \frac{1}{16} \text{ m} \Rightarrow$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0.05}{0.8 \times 10 \times \frac{1}{16}}} = 2 \text{ s}$$

$$T_0 = T_0'$$

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

$$40 \frac{L}{10} = 4 \Rightarrow 4L = 4 \Rightarrow$$

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

12

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

$$\omega = -\pi \times \frac{\pi}{3} \sin(\pi t)$$

$$\omega = -\frac{10}{3} \sin \pi t$$

نصف دورة الأول بوضع يتوازن

$$t = \frac{T_0}{4} = \frac{2}{4} = \frac{1}{2} \text{ s}$$

$$\Rightarrow \omega = -\frac{10}{3} \sin \frac{\pi}{2} = -\frac{10}{3} \text{ rad s}^{-1}$$

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

$$k^* = k' \frac{(2r)^4}{\frac{L}{2}} = 2 k' \frac{(2r)^4}{L}$$

$$k^* = 2k \Rightarrow$$

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

$$T_0' = \frac{1}{\sqrt{2}} \times 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{k}} = \frac{T_0}{\sqrt{2}}$$

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

$$\Delta E_k = \sum \vec{w} \cdot \vec{f} \quad (3)$$

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

الوضع الابتدائي: $\theta = \theta_{max}$
بدون سرعة ابتدائية

الوضع النهائي: $\theta = 0$

$$\frac{1}{2} I_0 \omega^2 - 0 = mgh + 0$$

نقطة $\vec{R} \perp \vec{v}$ لا تتغير

$$\omega = \sqrt{\frac{2mgh}{I_0}} = \sqrt{\frac{2mgd(1 - \cos\theta_{max})}{I_0}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{2 \times 0.8 \times 10 \times \frac{1}{16} (1 - \frac{1}{2})}{0.05}} = \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$v_{m2} = \omega r_{m2} = \pi \times \frac{1}{4} \quad (4)$$

$$= \frac{\pi}{4} \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$