

شغف وفريقك خطوة بخطوة



شغف التعليمي
Educational passion

$2 > -3$
 $0.999... = 1$
 $\pi \approx 3.14$
 $\sqrt{2}$
 5^{2^3}
 $101_2 = 5_{10}$



القناة الرئيسية " فريق شغف التعليمي "



<https://t.me/alsh276>

مكتبة شغف " بوت الملفات "



https://t.me/passion_study_bot

(b) $f = \omega_0 \sin(\omega_0 t + \phi)$

(c) $f = \omega_0 \cos(\omega_0 t + \phi)$

(d) $f = \omega_0 \sin(\omega_0 t)$

$\omega_0 = \frac{v}{\lambda} = \frac{1}{T}$

$\omega_0^2 = \frac{k}{m} = \frac{I_A}{T_0}$

المركبة الجيبية والزاوية ω_0 هي سرعة دوران البند فيكون $\omega_0 = \frac{v}{\lambda}$

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

الزاوية θ

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

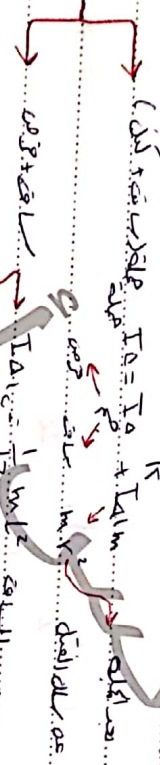
الزمن T_0 لتمام دورة واحدة

$T_0 \propto \sqrt{I_A}$ $T_0 \propto \frac{1}{\sqrt{k}}$

* $(\theta)'' = -\frac{k}{I_A} \theta$

* $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{k}}$

$k = \frac{I_A}{r^2}$



الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

$k = I_A \cdot \omega_0^2 = \frac{m \cdot N \cdot r \cdot d}{k}$

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{k}} \Rightarrow T_0^2 = 4\pi^2 \frac{I_A}{k} \Rightarrow k = 4\pi^2 \frac{I_A}{T_0^2}$

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

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

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

$\omega = \omega_0 \cos(\omega_0 t + \phi)$

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

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

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

$E = \frac{1}{2} I_A \omega^2$

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

$\sum \tau = I_A \alpha$

$\tau = \tau_1 + \tau_2 = I_A \cdot \alpha$

$\tau = I_A \cdot \alpha$

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

$\tau = I_A \cdot \alpha$

الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل

$\tau = I_A \cdot \alpha$

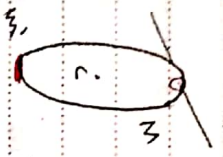
$\tau = I_A \cdot \alpha$

$\tau = I_A \cdot \alpha$

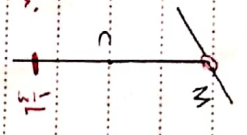
$\tau = I_A \cdot \alpha$

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

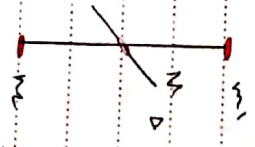
الزاوية θ هي الزاوية بين العمود الرأسي والعمود المائل



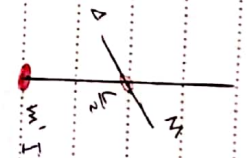
$\sum I_A = \sum I_{A10} + I_{A1m1}$
 $\sum I_A = I_{A1c} + M d^2$
 $= \frac{3}{2} M r^2$
 $\sum I_A = \frac{3}{2} M r^2 + M \cdot 4 r^2$
 $= \frac{3}{2} M r^2 + 4 M r^2$
 $\sum I_A = r^2 \left[\frac{3}{2} M + 4 M \right]$



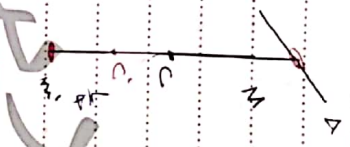
$\sum I_A = \sum I_{A10} + I_{A1m1}$
 $\sum I_A = I_{A1c} + M d^2$
 $= \frac{1}{2} M l^2 + M \frac{l^2}{4}$
 $= \frac{1}{3} M l^2$
 $\sum I_A = \frac{1}{3} M l^2 + M \left(\frac{4}{3} l^2 \right)$
 $\sum I_A = \frac{1}{3} l^2 \left[M + \frac{4}{3} M \right]$



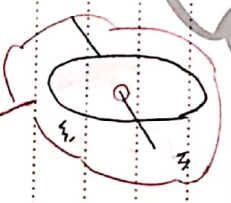
$\sum I_A = I_{A1c} + I_{A1m1} + I_{A1m2}$
 $= \frac{1}{2} M l^2 + M r^2 + M r^2$
 $r_1 = r_2 = \frac{l}{2}$
 $\sum I_A = I_{A1c} + 2 I_{A1m1}$
 $I_{A1c} = 0$
 $\sum I_A = I_{A1c}$



$\sum I_A = I_{A1c} + I_{A1m1}$
 $= \frac{1}{2} M l^2 + M \frac{l^2}{4}$
 $I_A = \frac{l^2}{4} \left(\frac{1}{2} M + M \right)$
 $\sum I_A = I_{A1c} + I_{A1m1}$
 $= \frac{1}{2} M l^2 + M \frac{l^2}{4}$
 $I_A = \frac{l^2}{4} \left(\frac{1}{2} M + M \right)$



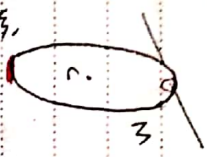
$\sum I_A = I_{A1c} + I_{A1m1}$
 $\sum I_A = I_{A1c} + M d^2 = \frac{1}{2} M l^2 + M \frac{l^2}{4}$
 $\sum I_A = \frac{1}{3} M l^2$
 $\sum I_A = l^2 \left[\frac{1}{3} M + M \right]$



$\sum I_A = M l^2 \left[\frac{1}{3} + 1 \right]$
 $\sum I_A = \frac{4}{3} M l^2$

$\sum I_A = \sum I_A + I_{A1m1}$
 $= \frac{1}{2} M r^2 + M r^2$
 $\sum I_A = r^2 \left(\frac{1}{2} M + M \right)$

$\sum I_A = M r^2 \left(\frac{1}{2} + 1 \right) = \frac{3}{2} M r^2$



$\Delta I_A = I_{CM} + I_{CM} m l^2$
 $\Delta I_A = I_{CM} + m l^2$
 $= \frac{3}{2} M l^2$

$\Delta I_A = \frac{3}{2} M l^2 + m l^2$
 $= \frac{3}{2} M l^2 + m l^2$

$\Delta I_A = r^2 \left[\frac{3}{2} M + m \right]$

$\Delta I_A = I_{CM} + I_{CM} m l^2$

$\Delta I_A = I_{CM} + m l^2$

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

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

$\Delta I_A = \frac{1}{3} M l^2 + m \left(\frac{l}{3} \right)^2$

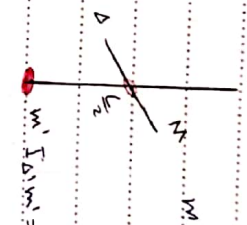
$\Delta I_A = \frac{1}{3} l^2 \left[M + \frac{1}{3} m \right]$

$\Delta I_A = I_{CM} + I_{CM} m l^2 + I_{CM} m l^2$
 $= \frac{1}{2} M l^2 + m l^2 + m l^2$

$r = \frac{l}{2}$
 $\Delta I_A = I_{CM} + 2 I_{CM} m l^2$

$I_{CM} = 0$
 $\Delta I_A = 0$

$\Delta I_A = I_{CM}$



$\Delta I_A = I_{CM} + I_{CM} m \left(\frac{l}{2} \right)^2$
 $= \frac{1}{2} M l^2 + m \left(\frac{l}{2} \right)^2$
 $= \frac{1}{2} M l^2 + \frac{1}{4} m l^2$

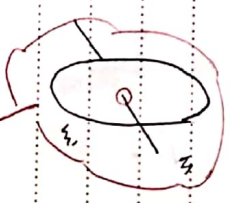
$\Delta I_A = \frac{1}{2} M l^2 + \frac{1}{4} m l^2$

$\Delta I_A = I_{CM} + I_{CM} m l^2$

$\Delta I_A = I_{CM} + m \left(\frac{l}{2} \right)^2$

$= \frac{1}{2} M l^2 + m \left(\frac{l}{2} \right)^2$

$\Delta I_A = l^2 \left[\frac{1}{2} M + \frac{1}{4} m \right]$

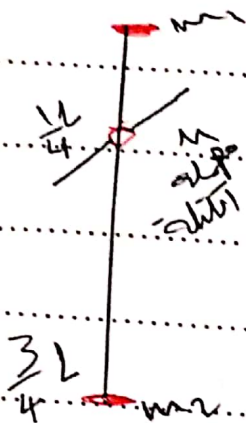


$\Delta I_A = M l^2 \left[\frac{1}{3} + 1 \right]$
 $\Delta I_A = \frac{4}{3} M l^2$

$\Delta I_A = I_{CM} + I_{CM} m l^2$
 $= \frac{1}{2} M l^2 + m l^2$

$\Delta I_A = r^2 \left(\frac{1}{2} M + m \right)$

$\Delta I_A = M l^2 \left(\frac{1}{2} + 1 \right) = \frac{3}{2} M l^2$

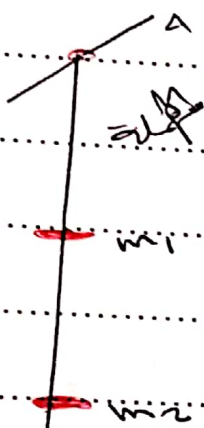


$$\text{also } I_A = I_{A/c} + I_{A,m_1} + I_{A,m_2}$$

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

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

$$\text{also } I_A = \frac{L^2}{16} [m_1 + 9m_2]$$



$$\text{also } I_A = I_{A/c} + I_{A,m_1} + I_{A,m_2}$$

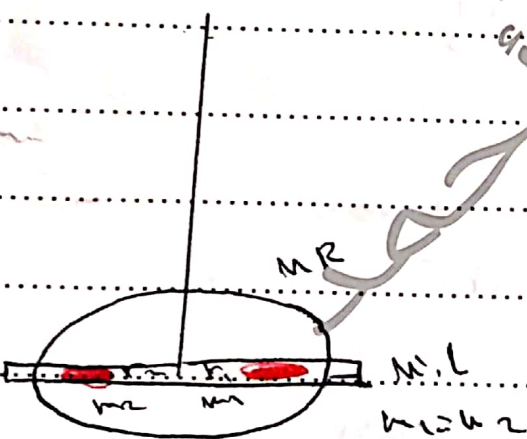
$$= m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$

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

$$\text{also } I_A = L^2 \left[\frac{m_1}{4} + m_2 \right]$$

$$\text{also } I_A = I_{A_1} + I_{A_2} + 2I_{A_1 m_2}$$

$$= \frac{1}{2} M R^2 + \frac{1}{12} M L^2 + 2 m r_1^2$$



2. اهدأ فان فمضيه الازمنة الميكانيكية وهي ان حركة الواسع الاكبر هي

$$E = E_{pot} + E_k = \text{const}$$

$$E = \frac{1}{2} k x^2 + \frac{1}{2} m v^2$$

نستعمل مبدأ الحفظ الميكانيكي

$$0 = \frac{1}{2} k (2 \cos(\omega t) + 1)^2 + \frac{1}{2} m v^2$$

$$v(\omega t) = v(\omega t) = v(\omega t)$$

$$m v^2 [k x + I \Delta \alpha] = 2 m v^2$$

$$k x + I \Delta \alpha = c$$

$$k x + I \Delta (\omega t) = 0$$

$$(\omega t) = \frac{-kx}{I \Delta}$$

محاولة اخذها من الرتبة الثانية بعد التفاضل في وقتها

$$0 = 0 \text{ max } (\cos(\omega t + \phi))$$

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

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

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

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

$$\frac{-kx}{I \Delta} = -\omega_0 \text{ max } (\cos(\omega_0 t + \phi))$$

بالسرعة الزمنية

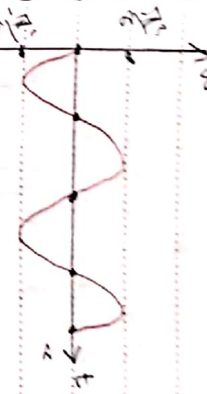
$$\omega_0 = \frac{k}{I \Delta} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I \Delta}}$$

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

$$0 = 0 \text{ max } (\cos(\omega_0 t + \phi))$$

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

3. علة الخرج الزاوي الجانبي المار في المرايا المقعرة



$$w = \frac{\pi^2}{6} \sin 3 \frac{\pi}{2} t$$

$$w = \frac{\pi^2}{6} \sin 2 \frac{\pi}{2} t$$

$$w = \frac{\pi^2}{6} \sin \frac{\pi}{2} t$$

$$w = \frac{\pi^2}{6} \sin \frac{\pi}{2} t$$

$$w = \frac{\pi^2}{6} \sin \frac{\pi}{2} t$$

$$\sin \alpha = 0 \Rightarrow \alpha = 0$$

قائلاً - الوجه عن الانسنة

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

نفس الشيء للزمن بالسرعة الزمنية

$E_P = 3 \text{ Joules}$ $\omega = \frac{1}{8} \text{ rad/s}$ $E_K = 3 \text{ Joules}$

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

$E_P = \frac{1}{2} \cdot 16 \cdot 10^{-2} \cdot \left(\frac{1}{8}\right)^2 = \frac{1}{8} \cdot 10^{-2} \text{ J}$

$E = \frac{1}{2} k A^2 \cos^2 \omega t = \frac{1}{2} \cdot 16 \cdot 10^{-2} \cdot \left(\frac{1}{2}\right)^2 = \frac{1}{2} \cdot 10^{-2} \text{ J}$

$E_K = E - E_P = 10^{-2} - \frac{1}{8} \cdot 10^{-2} = \frac{7}{8} \cdot 10^{-2} \text{ J}$

طاقة المرنية = الطاقة المروية عند $t = 3$

$W = W_0 \sqrt{1 - \cos^2 \omega t} = Q^2$

$= \pi \sqrt{\frac{\pi^2}{16} - \frac{\pi^2}{64}} = \pi \sqrt{\frac{4\pi^2}{64} - \frac{\pi^2}{64}} = \frac{3\pi}{4}$

$W = \frac{3\pi}{4} \sqrt{30} \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

الزاوية التي يدور بها الرادان $\omega = 2\pi \text{ rad/s}$ $\omega = 10^3 \text{ rad/s}$ $\omega = 10^3 \text{ rad/s}$

$r = 4 \text{ cm}$

$T_0 = \frac{2\pi r}{v}$

$T = \frac{2\pi r}{v} \sqrt{1 - \cos^2 \omega t}$

$T = \frac{2\pi r}{v} \sqrt{1 - \cos^2 \omega t}$



$l = 2\pi r = 2\pi \cdot 4 = 8\pi \text{ cm}$

المسألة الأولى

يتحرك جسم كتلته $m = 2 \text{ kg}$ في دائرة نصف قطرها $r = 4 \text{ cm}$ بسرعة $v = 10 \text{ m/s}$ في اتجاه عقارب الساعة.

1- احس السرعة الزاوية ω في $t = 0$ و $t = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$.

2- احس الزاوية التي يدور بها الجسم في $t = 0$ و $t = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$.

3- احس التردد الزاوي ω في $t = 0$ و $t = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$.

الحل: $\omega = \frac{v}{r} = \frac{10}{0.04} = 250 \text{ rad/s}$

2- $\theta = \omega t = 250 \cdot \frac{\pi}{4} = 62.5\pi \text{ rad}$

$\omega = \frac{v}{r} = \frac{10}{0.04} = 250 \text{ rad/s}$

$T_0 = \frac{2\pi r}{v} = \frac{2\pi \cdot 0.04}{10} = 0.05 \text{ s}$

$T = \frac{2\pi r}{v} \sqrt{1 - \cos^2 \omega t} = 0.05 \sqrt{1 - \cos^2 250t}$

$T_0 = 0.05 \text{ s}$ $T = 0.05 \sqrt{1 - \cos^2 250t}$

$T = 0.05 \sqrt{1 - \cos^2 250t}$

$\omega = \frac{v}{r} = \frac{10}{0.04} = 250 \text{ rad/s}$

$\omega = \frac{v}{r} = \frac{10}{0.04} = 250 \text{ rad/s}$

$\omega = \frac{v}{r} = \frac{10}{0.04} = 250 \text{ rad/s}$

$\omega = \frac{v}{r} = \frac{10}{0.04} = 250 \text{ rad/s}$

$\omega = \frac{v}{r} = \frac{10}{0.04} = 250 \text{ rad/s}$

المسألة الثالثة

$$t = \frac{1}{\omega} \Rightarrow \frac{1}{\frac{5\pi}{2}} = \frac{2}{5\pi} \text{ s}$$

$$\omega = \frac{4\pi}{15} \sin \frac{4\pi}{5} = \frac{5}{8}$$

$$= -\frac{4\pi}{15} \sin \frac{\pi}{2} = -\frac{4\pi}{15} \times 1 = -\frac{4\pi}{15} = -\frac{8}{3} \text{ rad/s}^{-1}$$

3 - طول الساعات

$$I_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{k}} \Rightarrow I_A = I_A \cos^2 + I_A \sin^2 + I_A \sin^2$$

$$NEIA = 2 I_A \sin^2 \Rightarrow I_A = 2 m \cdot (L/2)^2 = 2 m L^2$$

$$I_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m L^2}{k}}$$

$$25 \cdot 10^{-1} = 2\pi \sqrt{\frac{125 \cdot 10^{-2} L^2}{15 \cdot 10^{-3}}}$$

$$625 \cdot 10^{-2} = 4\pi^2 \frac{125 L^2}{15}$$

$$625 \cdot 10^{-2} = 4\pi^2 \frac{125 L^2}{15}$$

حل المسألة الثانية

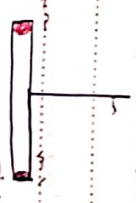
$$L^2 = \frac{625 \cdot 10^{-2} \cdot 15}{4 \cdot 125}$$

$$L^2 = 4 \cdot 10^{-2} \Rightarrow L = 2 \cdot 10^{-1} \text{ m}$$

المسألة الثانية

مساحة جبهة الألية طولها 1.5 نيس في الأوسط طرفها آلية نصفية و 2.5 و جبهة الألية من قمتها إلى مركزها طولها 2.5 نيس نصف الألية 1.5 م. Rad

المسألة الأولى: نصف الألية من مركزها إلى طرفها في مستوى عمودي على جبهة الألية. وتترك دون حركة استاتيكية جبهة الألية مع الزمن. فكل لحظة تكون الألية في حالة التوازن.



المسألة الثانية: المساحة جبهة الألية طولها 1.5 نيس في الأوسط طرفها آلية نصفية و 2.5 و جبهة الألية من قمتها إلى مركزها طولها 2.5 نيس نصف الألية 1.5 م. Rad

$$m = 1.5 \cdot 10^{-3} \text{ kg}, \quad k = 15 \cdot 10^3 \text{ N/m}, \quad \omega = 2.5 \text{ s}^{-1}$$

$$Q = \frac{\pi}{3} \text{ rad}, \quad T = 0, \quad W = 0, \quad m \cdot g = 0.015 \cdot 9.8 = 0.147 \text{ N}$$

$$Q = Q_{\max} \cdot \cos(\omega t + \phi_0)$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \frac{2\pi \times 2.5}{1} = 5\pi \text{ rad/s}^{-1}$$

$$Q = Q_{\max} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

$$Q_{\max} = Q_{\max} \cdot \cos(\omega t + \phi_0)$$

$$Q = 0 \Rightarrow Q = \frac{\pi}{3} \cdot \cos \frac{4\pi}{5}$$

$$b_1 = \frac{T}{\omega} = \frac{25 \times 2}{5\pi} = \frac{10}{\pi} \text{ s}$$

$$b_2 = \frac{3T}{\omega} = \frac{3 \cdot 10}{\pi} = \frac{30}{\pi} \text{ s}$$

دالة ثابتة قبل السلك فبذلك يكون السلك

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

$$T_0 = 4\pi \sqrt{\frac{I_0 I_0}{K}}$$

$$K = 4\pi^2 \frac{I_0 I_0}{T_0^2}$$

$$K = 4 \cdot 10 \cdot \frac{2 \cdot 10^{-3}}{1}$$

$$K = 8 \cdot 10^{-2} \text{ m.N.rad}^{-1}$$

للعدس حسن

قبل السلك

$$K_1 = \frac{K'(2r)^4}{L} = \frac{K'(2r)^4}{\frac{L}{2}}$$

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

$$= 2 \frac{K'(2r)^4}{L} \Rightarrow K_1 = 2K$$

بعد السلك

$$K_2 = \frac{K'(2r)^4}{\frac{L}{2}} = \frac{K'(2r)^4}{\frac{L}{2}}$$

$$= 2 \frac{K'(2r)^4}{L} \Rightarrow K_2 = 2K$$

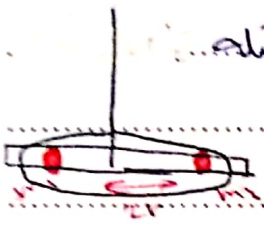
$$K_{\text{total}} = K_1 + K_2 \Rightarrow 2K + 2K = 4K$$

$$T_0'' = 2\pi \sqrt{\frac{I_0 I_0}{K}} \Rightarrow T_0'' = 2\pi \sqrt{\frac{I_0 I_0}{4K}}$$

$$T_0'' = \frac{1}{2} (2\pi \sqrt{\frac{I_0 I_0}{K}}) \Rightarrow T_0'' = \frac{1}{2} T_0 \Rightarrow T_0'' = \frac{1}{2} \text{ s}$$

مسألة التفاضل

تتألف عتبات من قرصين خشبيين كتلتهم $M_1 = 0.12 \text{ kg}$ و $M_2 = 0.12 \text{ kg}$ و نصف قطرها $r = 0.05 \text{ m}$ مثبتة على ساق كتلتها $M_3 = 0.12 \text{ kg}$ و طولها $L = 0.1 \text{ m}$ على شكل حرف Γ كما في الشكل
 كتلتها $m_1 = m_2 = 0.05 \text{ kg}$ و يمكن تغييرها بواسطة خيوط خالية من الاحتكاك
 مسافة قدرها $2r = 0.1 \text{ m}$ بين خيوطها



و ما عليه من مركز عتباتها إلى سطح خيطها ثابت فتلها $K = 8 \times 10^{-4} \text{ m} \cdot \text{N} \cdot \text{rad}^{-1}$

1- اكتب دور التفاضل

2- إذا اردنا ان نزيد مقدار 0.086 و ذلك بواسطة البعد بين الكتلتين m فما البعد الجديد الذي يجب ان يصبح بينهما؟

(عزم عتباتها حول محور خارجي مركز عتباتها $I_1 = \frac{1}{2} M_1 R^2$ و عزم عتباتها حول محور عمودي على مستوى دورانها $I_2 = \frac{1}{12} M_2 L^2$ و $\pi^2 = 10$)

$M_1 = 0.12 = 12 \cdot 10^{-2} \text{ kg}$

$R = 0.05 \text{ m} = 5 \cdot 10^{-2} \text{ m}$

$M_2 = 12 \cdot 10^{-3}$

$L = 10^{-1} \text{ m}$

$m_1 = m_2 = 5 \cdot 10^{-2} \text{ kg}$

البعد بين الخيوط $2r = 4 \cdot 10^{-2} \text{ m}$

$r = 2 \cdot 10^{-2} \text{ m}$

$K = 8 \cdot 10^{-4} \text{ m} \cdot \text{N} \cdot \text{rad}^{-1}$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L_0}{k}}$$

المطلوب $2 \cdot 10^{-2}$

$$I_{AM_1} = m_1 r^2$$

$$T_0 = T_0 + 0.86$$

$$T_0 = 3.14 + 0.86 = 4s$$

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

المطلوب $I_{AM_1} = I_{A_1} + I_{A_2} + 2 I_{AM_1}$

$$I_{A_1} = I_{A_1} + I_{A_2} + 3 m_1 r^2 = 15 \cdot 10^{-5} + 1 \cdot 10^{-5} + 2 \cdot 5 \cdot 10^{-2} \cdot r^2$$

$$I = 2\pi \sqrt{\frac{16 \cdot 10^{-5} + 10^{-1} \cdot r^2}{8 \cdot 10^{-4}}}$$

$$I = 4s \Rightarrow \frac{16 \cdot 10^{-5} + 10^{-1} \cdot r^2}{8 \cdot 10^{-4}} = 16$$

$$16 \cdot 8 \cdot 10^{-4} = 16 \cdot 10^{-5} + 10^{-1} \cdot 8 \cdot 10^{-4} \cdot r^2$$

$$128 \cdot 10^{-4} = 16 \cdot 10^{-5} + 8 \cdot 10^{-4} \cdot r^2$$

$$128 \cdot 10^{-4} - 16 \cdot 10^{-5} = 8 \cdot 10^{-4} \cdot r^2$$

$$(128 - 1.6) \cdot 10^{-4} = 8 \cdot 10^{-4} \cdot r^2$$

$$64 \cdot 10^{-4} = 8 \cdot 10^{-4} \cdot r^2$$

$$r^2 = 8 \cdot 10^{-2}$$

المطلوب $I_{AM_1} = I_{A_1} + I_{A_2} + 2 I_{AM_1}$

$$I_{A_1} = \frac{1}{2} m_1 R^2 = \frac{1}{2} \cdot 15 \cdot 10^{-2} \cdot 25 \cdot 10^{-4} = 15 \cdot 10^{-6}$$

$$I_{A_2} = 15 \cdot 10^{-5} \cdot 5 \cdot 10^{-2}$$

$$I_{A_2} = \frac{1}{2} m_2 L^2 = \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 10^{-3} \cdot 10^{-2}$$

$$I_{A_2} = 1 \cdot 10^{-5} \cdot 5 \cdot 10^{-2} = 5 \cdot 10^{-7}$$

$$I_{AM_1} = 2 \cdot 10^{-5} \cdot 5 \cdot 10^{-2} = 10^{-6}$$

المطلوب $I_{AM_1} = 15 \cdot 10^{-6} + 1 \cdot 10^{-5} + 10 \cdot 10^{-6}$

$$= 15 \cdot 10^{-6} + 10 \cdot 10^{-6} = 25 \cdot 10^{-6} = 2.5 \cdot 10^{-5}$$

المطلوب $I_{AM_1} = 2 \cdot 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$

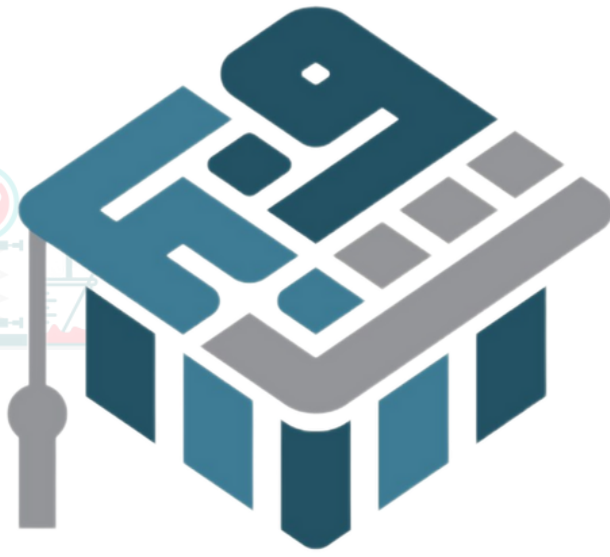
$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \cdot 10^{-4}}{8 \cdot 10^{-4}}} = 2\pi \sqrt{\frac{1}{4}}$$

$$= 2\pi \left(\frac{1}{2}\right)$$

$$T_0 = \pi s$$

$$T_0 = 3.14 s$$

شغف وفريقك خطوة بخطوة



شغف التعليمي
Educational passion

$$\begin{array}{l} 2 > -3 \\ 0.999... = 1 \\ \pi \approx 3.14 \\ \sqrt{2} \\ 5^{2^3} \\ (1-2) + 3 \\ 101_2 = 5_{10} \end{array}$$



القناة الرئيسية " فريق شغف التعليمي "



<https://t.me/alsh276>

مكتبة شغف " بوت الملفات "



https://t.me/passion_study_bot