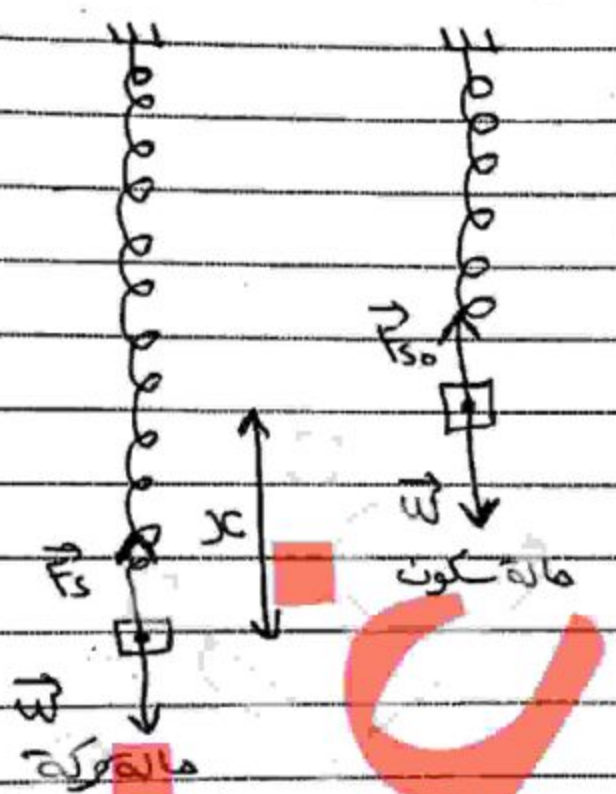


1. انطلاقاً من قانون التبريك (قانون نيوتن الثاني) استنتج عبارة قوة الارجاع (قانون هوك) وبين كيف تكون قوة الارجاع عظمى وبين متى تكون معدومة؟



نطبق القانون الأساسي في التبريك (قانون نيوتن الثاني):

$$\sum \vec{F} = m \vec{a}$$

(1) حالة سکون:

$$\sum \vec{F} = \vec{0} = \vec{W} + \vec{F}_{s0}$$

بالإسقاط على محور  $x$  أفقي موجب للأسفل:

$$W - F_{s0} = 0$$

$$W = F_{s0} \Rightarrow W = kx_0 = mg$$

$x_0$  هي الاستطالة السكونية (m)  
 $g$  تسارع الجاذبية الأرضية ( $m s^{-2}$ )  
 $g = 10 m s^{-2}$

الحركة التوافقية البسيطة (النواس المرن غير متخاد)

1) الحركة التوافقية البسيطة:

أن حركة نواس و تتمثل بجسم صلب عجلة بنابض مرت في أوضاع مثال على هذا الحركة:

2) الحركة الاهتزازية:

هي حركة الجسم المهتز على جانبي نقطة ثابتة تدعى مركز الاهتزاز

3) الدور والتواتر:

الدور: هو الزمن اللازم لانجاز جسم هزة كاملة.

التواتر: عدد الهزات في واحدة الزمن.

$$f = \frac{1}{T} \text{ Hz} \quad T \text{ s}$$

$$T = \frac{t}{n} \quad f = \frac{n}{t}$$

$n$  عدد الهزات  
 $t$  زمن الهزات

4) المطال: هو البعد الجبري بين مركز الاهتزاز و الصغ حيث بنعابة

تأثيرها

Subject : \_\_\_\_\_

$$(\ddot{x}) = -\frac{k}{m}x \quad \text{①}$$

معادلة تفاضلية من مرتبة الثانية تقبل

حل جيبين من الشكل :

$$x = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$v = -\omega_0 x_{\max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$a = -\omega_0^2 x_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$(\ddot{x}) = a = -\omega_0^2 x \quad \text{②}$$

بمقارنة المعادلتين ① و ② نجد :

$$-\frac{k}{m}x = -\omega_0^2 x$$

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

$$m > 0 \quad , \quad k > 0$$

$$\omega_0 > 0 \quad \leftarrow \text{مقادير موجبة}$$

بالتالي حركة النواس المرن جيبية

أو جيبية

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

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

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

$T_0$  الدور الخاص للنواس المرن

والمعادلة الثانية (5)

$m$  كتلة جسم المرن (kg)

$k$  ثابت صلابة النابض

(N/m) أو (N m<sup>-1</sup>)

$$\sum \vec{F} = m \vec{a}$$

$$\vec{W} + \vec{F}_s = m \vec{a}$$

بما كانت علاقة  $\vec{W}$  مع  $\vec{F}_s$  في اتجاهي حركته

للأسفل :

$$W - F_s = m a$$

$$W - k(x + x_0) = m a$$

$$W - kx - kx_0 = m a$$

$$kx_0 - kx_0 - kx_0 = m a$$

$$F = m a = -kx$$

أن قوة الارجاع تتغير دائماً وتنتج

دائماً نحو مركز الاهتزاز

قوة الارجاع تتناسب طردياً مع طول

$x$  وتعاكس بالاجارة (الاتجاه)

\* في وضع التوازن :

$$x = 0 \Rightarrow F = 0$$

قوة الارجاع معدومة في مركز التوازن

\* في وضع مطالبيات عظيمة :

$$x = +x_{\max} \Rightarrow F = +F_{\max}$$

قوة الارجاع عظمى في وضع مطالبيات

العظيمة

انتظاماً من العبارة :

$$(\ddot{x}) = -\frac{k}{m}x$$

أثبتت أن حركة النواس المرن جيبية

انحائية ومنتظمة وتتبع علاقة

الدور والتي هي دالات الزوايا

لملاقة الدور

Subject:

19739

(2)  $a = + a_{max}$  أقصى

(3)  $v = 0$  السرعة معدومة

(4)  $E_p = E_{p_{max}}$  الطاقة كامنة عظمى

(5)  $E_k = 0$  الطاقة حركية معدومة

(6) الطاقة الكلية هي طاقة كامنة

$E = E_p$

\* حركة الجسم المهتز تكون متسارعة باتجاه مركز الاهتزاز

\* حركة الجسم المهتز تكون متباطئة باتجاه الوضعيين الاكثمين

\* توابع حركة النواس المرن:

تابع الموضع:

يمثل تابع الموضع الزفني بشكل عام

$x = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$

( $x_{max}$ ) هو أقصى الموضع

( $\omega_0$ ) هو التردد الزفني

( $\phi$ ) هو الطول الابتدائي في اللحظة  $t=0$

وتقدر بوحدة rad

( $\omega_0 t + \phi$ ) طول الحركة في اللحظة  $t$

سعة ما هو ذلك تابع الموضع الزفني العام في الحالات التالية:

(1) الجسم كان في موضع الاكثمين موجب

أي  $x = +x_{max}$  في لحظة  $t=0$

(2) الجسم كان في موضع الاكثمين السالب

أي  $x = -x_{max}$  في لحظة  $t=0$

ملاحظة:

الدور يتناسب عكسًا مع الجذر التربيعي

(K)

الدور يتناسب طرديًا مع الجذر التربيعي

(m)

\* ملاحظة عامة للمثل:

$\theta$	$\frac{\pi}{6}$ rad	$\frac{\pi}{3}$ rad	$\frac{\pi}{4}$ rad
$30^\circ$	$60^\circ$	$45^\circ$	
$\sin \theta$	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}} = \frac{\sqrt{2}}{2}$
$\cos \theta$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$
$\tan \theta$	$\frac{1}{\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{3}}{3}$	$\sqrt{3}$	1

$\theta$	$\frac{\pi}{2}$ rad	$\pi$ rad	$\frac{3\pi}{2}$ rad	$2\pi$ rad
$0^\circ$	$90^\circ$	$180^\circ$	$270^\circ$	$360^\circ$
0	+1	0	-1	0
+1	0	-1	0	+1
0	غير معرف	0	غير معرف	0

\* عند مرور الجسم بوضع التوازن

فإن:

(1)  $x = 0$  الموضع يتعدى

(2)  $a = 0$  التسارع معدوم

(3)  $v = + v_{max}$  السرعة عظمى

(4)  $E_p = 0$  طاقة كامنة تنعدم

(5)  $E = E_k$  طاقة حركية عظمى

(6) الطاقة الكلية هي طاقة حركية

\* عند مرور الجسم بوضع مطالبيك الاكثمين:

(1)  $x = +x_{max}$  الموضع اكثمي

Subject: \_\_\_\_\_

$$\bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \frac{\pi}{3})$$

③ الجيب الكلي في مثال  
التي  $P t$

أيضا في المثال بيانياً:  
 $\bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$

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

في وقت البداية:  
 $t=0 \quad x = x_{\max}$   
 $\Rightarrow x_{\max} = x_{\max} \cos(\varphi)$   
 $\cos \varphi = +1$   
 $\varphi = 0 \text{ rad}$

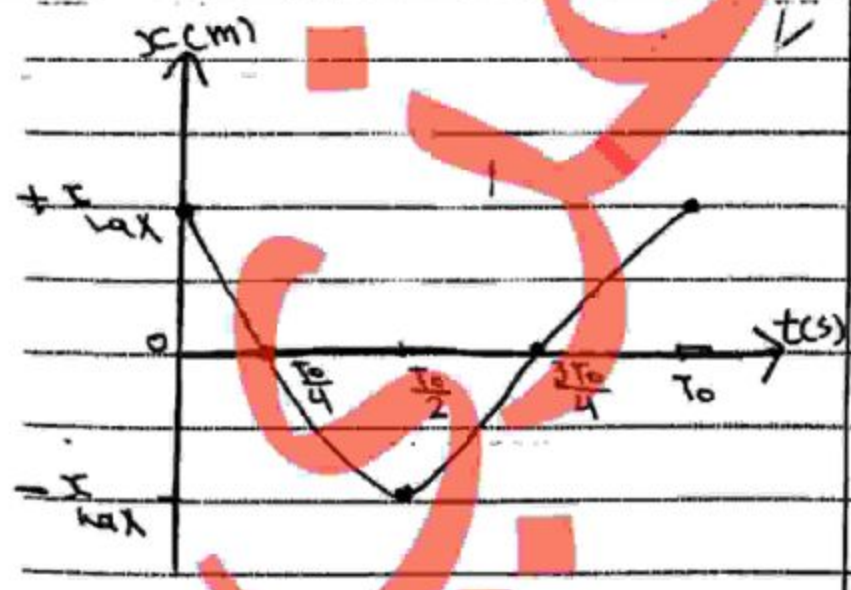
في وقت البداية:  
 $t=0 \quad x = +x_{\max}$   
 $+x_{\max} = x_{\max} \cos(\varphi)$   
 $\cos \varphi = 1$   
 $\varphi = 0 \text{ rad}$

أيضا في المثال بيانياً:  
 $\bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t)$

$\Rightarrow \bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t + 0)$

$\frac{\omega_0 t}{\text{rad}}$	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	$T_0$
$\varphi$	0	$\frac{\pi}{2}$	$\pi$	$\frac{3\pi}{2}$	$2\pi$
$\bar{x}$	$+x_{\max}$	0	$-x_{\max}$	0	$+x_{\max}$

②  
 $\bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$   
في وقت البداية:  
 $t=0 \quad x = -x_{\max}$   
 $-x_{\max} = x_{\max} \cos(\varphi)$   
 $\cos \varphi = -1$   
 $\varphi = \pi \text{ rad}$



$$\Rightarrow \bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \pi)$$

③  
 $\bar{x} = x_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$   
في وقت البداية:  
 $t=0 \quad x = \frac{+x_{\max}}{2}$

$$\frac{x_{\max}}{2} = x_{\max} \cos(\varphi)$$

$\forall < 0$  نجد  $\Leftrightarrow \varphi = \frac{\pi}{3} \text{ rad} \Leftrightarrow \cos \varphi = \frac{1}{2} \Rightarrow \varphi = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

$\forall > 0$  نجد  $\Leftrightarrow \varphi = \frac{5\pi}{3} \text{ rad} \Leftrightarrow \cos \varphi = \frac{1}{2} \Rightarrow \varphi = \frac{5\pi}{3} \text{ rad}$

Subject:

متابع التسارع

متابع السرعة

$$a = (\bar{v})'_t = (\bar{x})''_t$$

$$v = (\bar{x})'_t$$

$$v = -\omega_0 x_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$a = -\omega_0^2 x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$v_{max} = \omega_0 x_{max}$$

في السرعة العظمى للجسم

تساوي  
السرعة  
للجسم  
عند  
المرور

$$a_{max} = +\omega_0^2 x_{max}$$

$$x = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

عند التوقف الجسيم يكون في أقصى

$$\Rightarrow a = -\omega_0^2 x$$

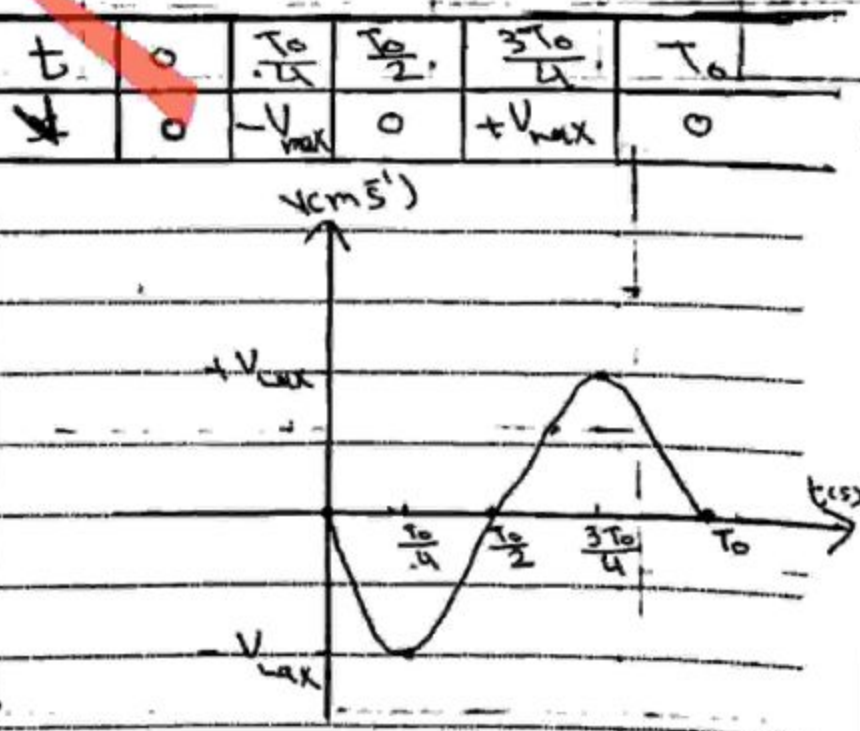
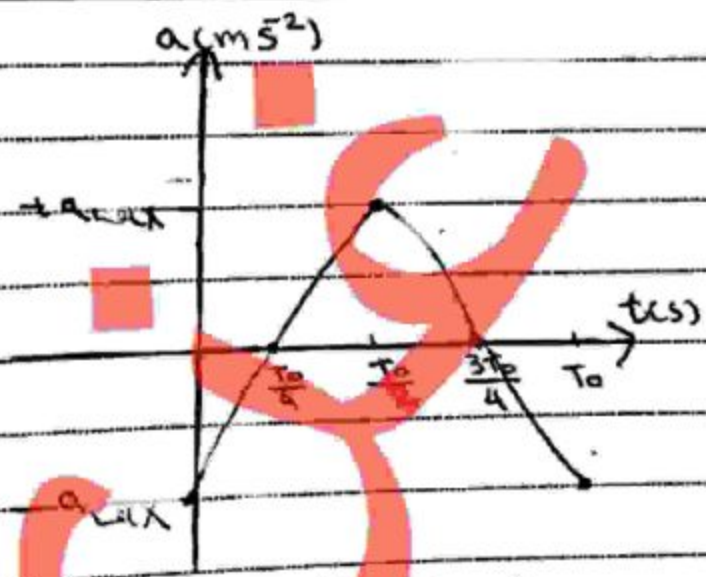
$$t=0 \quad x = x_{max}$$

t	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	$T_0$
a	$-a_{max}$	0	$+a_{max}$	0	$-a_{max}$

$$x_{max} = x_{max} \cos(0 + \phi)$$

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

$$v = -\omega_0 x_{max} \sin(\omega_0 t)$$



سواء انطلقت تحت قانون هوكية  
الطاقة تحت حركة التوافق  
من حيث التوافقية  
الذو لهذا التوافقية

Subject:

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} > 0$$

تسمى حركة النواس البسيط  
حركة توافقية

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

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

السرعة القصوى هي  $v_{max} = \omega_0 x_{max}$

$$V = \omega_0 \sqrt{x_{max}^2 - x^2}$$

$$V = \omega_0 \sqrt{x_{max}^2 - x^2}$$

$$x = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$v = -\omega_0 x_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$\cos(\omega_0 t + \phi) = \frac{x}{x_{max}} \quad \text{①}$$

$$\sin(\omega_0 t + \phi) = \frac{-v}{\omega_0 x_{max}} \quad \text{②}$$

$$\cos^2(\omega_0 t + \phi) + \sin^2(\omega_0 t + \phi) = 1$$

$$\Rightarrow \frac{x^2}{x_{max}^2} + \frac{v^2}{\omega_0^2 x_{max}^2} = 1$$

$$x^2 \omega_0^2 + v^2 = \omega_0^2 x_{max}^2$$

$$\omega_0^2 x_{max}^2 - \omega_0^2 x^2 = v^2$$

$$v^2 = \omega_0^2 (x_{max}^2 - x^2)$$

$$v^2 = \omega_0^2 (x_{max}^2 - x^2)$$

$$V = \omega_0 \sqrt{x_{max}^2 - x^2}$$

$$V = \omega_0 \sqrt{x_{max}^2 - x^2}$$

$$E = E_p + E_k$$

$$\frac{1}{2} k x_{max}^2 = E = \text{const } t$$

$$E_p = \frac{1}{2} k x^2 \quad E_k = \frac{1}{2} m v^2$$

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

السرعة القصوى هي  $v_{max} = \omega_0 x_{max}$

$$V = (\bar{x})'_t$$

$$\frac{1}{2} (2) k x (\bar{x})'_t + \frac{1}{2} (2) m v (\bar{v})'_t = 0$$

$$k x (\bar{x})'_t + m (\bar{x})'_t (\bar{x})'_t = 0$$

$$-m (\bar{x})''_t = k \bar{x}$$

$$\text{①} \quad (\bar{x})''_t = -\frac{k}{m} \bar{x}$$

معادلة تفاضلية من مرتبة ثانية؟  
حلها من الشكل:

$$x = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$v = (\bar{x})'_t = -\omega_0 x_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$a = (\bar{x})''_t = -\omega_0^2 x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$(\bar{x})''_t = -\omega_0^2 \bar{x} \quad \text{②}$$

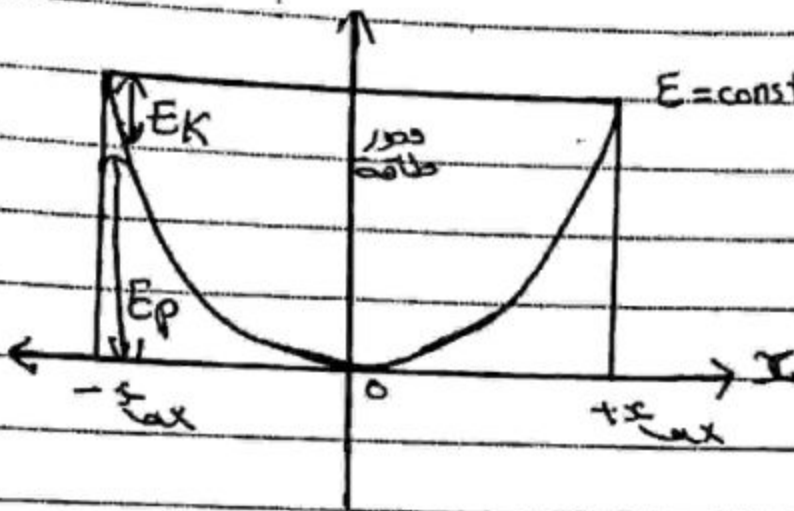
بمقارنة ① و ② نجد:

$$-\frac{k}{m} \bar{x} = -\omega_0^2 \bar{x}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \text{ مقلد } k, m$$

عوجية

Subject: \_\_\_\_\_



نرى - برصت أن الطاقة الكلية في  
 الهزازة التوافقية البسيطة هي طاقة  
 ثابتة ويسمى أنها تتناسب طردياً مع  
 سرعة الحركة ثم نرى من المنحنى البياني  
 لتغيرات طاقة الزرعي والكامنة في نواس  
 المرن وواضح أن الطاقة عند  
 المطالين  $x_{max}$  وعند وضع  
 التوازن!

ملاحظات هامة للمسائل:

①

$$E = E_k + E_p$$

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

$$E_k = \frac{1}{2} m v^2$$

$E_k$  طاقة حركة الجسم مهتز في

حركة توافقية بسيطة (J)

$v$  سرعة مهتز (ms<sup>-1</sup>)

$m$  كتلة الجسم مهتز (kg)

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

$E_p$  الطاقة الكامنة للجسم مهتز

(J)

$k$  ثابت صلابة نابض (N/m)

$$E = \frac{1}{2} k x_{max}^2$$

$E$  الطاقة الكلية (ميكانيكية)

للجسم مهتز (J)

$x_{max}$  سرعة الحركة العظمى

(m)

$$x = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$E_p = \frac{1}{2} k x_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi) \quad \text{①}$$

$$E_k = \frac{1}{2} m v^2$$

$$v = -\omega_0 x_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$E_k = \frac{1}{2} m \omega_0^2 x_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi) \quad \text{②}$$

نقوم بجمع ① و ② في  $x_{max}$

$$k = m \omega_0^2$$

$$E = \frac{1}{2} k x_{max}^2 [\cos^2(\omega_0 t + \phi) + \sin^2(\omega_0 t + \phi)]$$

$$E = \frac{1}{2} k x_{max}^2 = \text{const}$$

الطاقة الميكانيكية الكلية تتناسب

طردياً مع سرعة الحركة في وسطها

المطال.

$$x = 0 \Rightarrow E = E_k$$

$$x = \pm x_{max} \Rightarrow E = E_p$$

2)  $\bar{v} = -0.12\pi \sin 2\pi t$  (c)

لأنه عند التردد  $\omega$  :

$v_{max} = 0.12\pi$  m/s

$\frac{T_0}{2} = \frac{1}{2} \rightarrow T_0 = 1s$

مبدأ شروط البدء :

$t=0 \left\{ \begin{array}{l} u = 0 \text{ rad} \\ x = x_{max} \end{array} \right.$

3) (d)

تأثيراً :

1) وجود الحل صحت شرطه الدينامي

2) الدراسة التريبيكية (f)

مبدأ مبرهنة : نابط من مهمل كتلة  
ملاقاته متبادلة فليت بنواته جمع .

القوة المؤثرة :

قوة ثقل  $\vec{W}$

قوة توتر النايط  $\vec{F}_s$

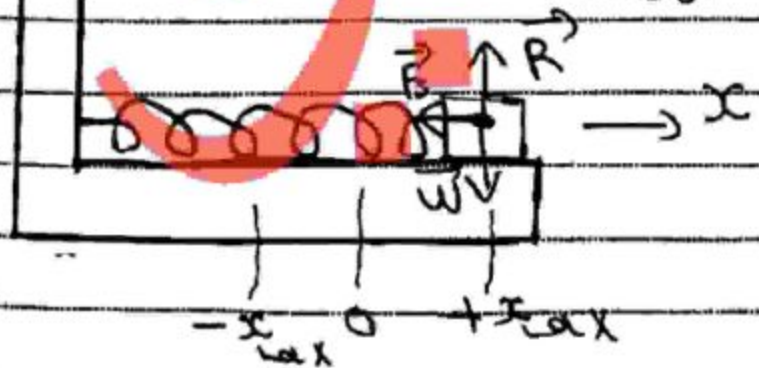
قوة رد الفعل  $\vec{R}$

مبدأ مقارنة : فارجية

بتطبيق قانون نيوتن الثاني :

$\sum \vec{F} = \vec{W} + \vec{F}_s + \vec{R} = m\vec{a}$

بالإضافة على ذلك فليطبق بقية القوى  
توتر النايط :



4) في حال طلب حساب الطاقة

حركية  $E_k$  عند مطال  $x$

نصفية أو  $E_p$  عند  $x$

$E_k = E - E_p$

ويمكن من الطاقة حركية

سرعة  $v$  من هذين صيغتين

$E_k = \frac{1}{2} m v^2$

5) في حال طلب حساب الطاقة

الكامنة  $E_p$  عند سرعة  $v$

نصفية أو  $E_k$  عند  $v$

$E_p = E - E_k$

ويمكن من الطاقة الكامنة

مساب مطال حركية :

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

اختبر نفسي ص 16 + 17

أولاً : افتراضاً الصيغة فيما يأتي :

1)  $\bar{x} = 0.08 \cos(\pi t + \pi)$  (a)

عند الرسم  $x_{max} = 8 \text{ cm}$

$= 0.08 \text{ m}$

$\omega_0 = \pi \text{ rad/s}$

مبدأ شروط البدء :  $t=0$

$(x = x_{max})$

$\Rightarrow -x_{max} = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$

$\cos \phi = -1$

$\phi = \pi \text{ rad}$

Subject: \_\_\_\_\_

$$\Rightarrow E_{PA} = \frac{1}{2} K x_A^2$$

$$= \frac{1}{2} K \left( \frac{-x_{max}}{2} \right)^2$$

$$E_{PA} = \frac{1}{4} K x_{max}^2$$

$$\Rightarrow E = E_p + E_k$$

$$E_{KA} = E - E_{PA}$$

$$E_{KA} = \frac{1}{2} K x_{max}^2 - \frac{1}{4} K x_{max}^2$$

$$E_{KA} = \frac{1}{4} K x_{max}^2$$

$$x_B = + x_{max}$$

$$\Rightarrow E_{PB} = \frac{1}{2} K x_{max}^2 = E_{PA}$$

$$\Rightarrow E_{KA} = E_{KB}$$

[3]

- (a) الأتصال في مركز الاوتار و بانجان
- التي قد في اقول في نوا على في مركز
- الاضتزاز العرة على اذا حركة تكون
- عقمة متيرة بانتظام ولها طورين :
- الاول : صعود متباطئة بانتظام
- الثاني : هبوط متسارعة بانتظام
- (b) الأتصال في قطب اعظمي موجب
- سقوط حر لان السرعة الابتدائية صفرية
- وبذلك تكون طبيعة الحركة متسارعة
- متسارعة بانتظام

$$-F_s + 0 + 0 = -ma$$

$$ma = -Kx$$

$$a = \frac{(x)''}{t} = \frac{-Kx}{m} \quad \text{--- (1)}$$

معادلة تفاضلية من مرتبة الثانية قابل حل صيغته كالتالي

$$x = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$v = -\omega_0 x_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$a = -\omega_0^2 x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$\therefore (x)'' = -\omega_0^2 x \quad \text{--- (2)}$$

بقا على (1) و (2) نجد

$$\frac{-Kx}{m} = -\omega_0^2 x$$

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

K < m مقادير موجبة

$$\omega_0 > 0$$

دورة النواس من صيغة له منطوية

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

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

التابع الزماني له طال حركة :

$$\bar{x} = x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$x_A = \frac{-x_{max}}{2}$$

Subject: \_\_\_\_\_

$$E_k = E - E_p = 500 \times 10^{-4} - 125 \times 10^{-4}$$

$$E_k = 375 \times 10^{-4} \text{ J}$$

$$E_k = \frac{1}{2} m v^2$$

$$v^2 = \frac{2 E_k}{m} = \frac{2 \times 375 \times 10^{-4}}{1}$$

$$v^2 = 750 \times 10^{-4}$$

$$v = 5 \sqrt{30} \times 10^{-2} \text{ m/s}$$

طلبات إضافية:

4) استنتاج قيمة ثابت الطاقة كوتس

لهذا التناوب كدالة قيمتها P

5) عند لحظة المرور الأول والثاني

من وضع التوازن P

6) حساب قيمة السرعة الخطية لحظة مرور

الأول والثاني من وضع التوازن P

7) حساب الطاقة في لحظة التوازن

المرتين - التناوب

أ - في وضع التوازن P

ب - في وضع التناوب الأقصى P

8) كتابة التابع الزمني لـ

وتابع تسارع المصعد P

9) حساب قيمة التسارع الأقصى للمصعد

وقته عند أقصى التسارع P

10) عند مطالعة

احسب كل من سرعة قوة الاحتكاك

والطاقة المفقودة والتسارع P

المعادلة: حل مسائل 18 + 17

مسألة أولى:

$$k = 10 \text{ N/m}$$

$$x = 0.1 \cos(\pi t + \frac{\pi}{2})$$

1) توابل الحركة (l) (ω<sub>0</sub>, x<sub>max</sub>)

$$\omega_0 = \pi \text{ rad/s}$$

$$x_{\text{max}} = 0.1 \text{ m}$$

$$l = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$$

مسألة دور الفاصلة:

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} \Rightarrow T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = \frac{2\pi}{\pi} = 2 \text{ s}$$

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

2) حساب كتلة المصعد m

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

$$m = \frac{T_0^2 k}{4\pi^2} = \frac{(2)^2 \times 10}{40} = 1 \text{ kg}$$

$$m = \frac{40}{40} = 1 \text{ kg}$$

$$v = \frac{40}{40} \quad x = 5 \text{ cm}$$

$$E_p = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} \times 10 \times (5 \times 10^{-2})^2$$

$$E_p = 5 \times 25 \times 10^{-4}$$

$$E_p = 125 \times 10^{-4} \text{ J}$$

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

$$E = 5 \times 10^{-2} = 500 \times 10^{-4} \text{ J}$$

$$E = E_p + E_k$$

Subject: \_\_\_\_\_

1991/1

برسم موج جيبية عظمى مسافة

$$2 x_{max} = 24 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$x_{max} = 12 \times 10^{-2} \text{ m}$$

①  $x_0$  كالتالي

الموجة كالتالي

$$\sum \vec{F} = \vec{0}$$

$$\vec{W} + \vec{F}_{s_0} = \vec{0}$$

الموجة كالتالي

الموجة كالتالي

$$W - F_{s_0} = 0$$

$$W = F_{s_0} = K x_0$$

الموجة كالتالي

الموجة كالتالي

$$x_0 = \frac{mg}{K}$$

$$x_0 = \frac{1 \times 10}{K}$$

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

$$T_0^2 = 40 \frac{\text{m}}{K}$$

$$K = \frac{40 \text{ m}}{T_0^2} = \frac{40 \times 1}{(8 \times 10^{-1})^2}$$

$$K = \frac{40}{8 \times 8 \times 10^{-2}}$$

$$K = \frac{500}{8} = 62.5 \text{ N/m}$$

مسألة ثانية: ص 18

$$x_{max} = 10 \times 10^{-2} \text{ m} = 0.1 \text{ m}$$

$$m = 0.4 \text{ kg}$$

$$E = 0.05 \text{ J}$$

①  $K$  كالتالي

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

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

$$K = \frac{2 \times 5 \times 10^{-2}}{10^{-2}} = 10 \text{ N/m}$$

②  $T_0$  كالتالي

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{K}} = 2\pi \sqrt{\frac{4 \times 10^{-1}}{10}}$$

$$T_0 = 4 \text{ s}$$

③  $x=0 \rightarrow E = E_K = 5 \times 10^{-2} \text{ J}$

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

$$v^2 = \frac{2E}{m}$$

$$v = \sqrt{\frac{2E}{m}} = \sqrt{\frac{2 \times 5 \times 10^{-2}}{4 \times 10^{-1}}}$$

$$v = \frac{1}{2} = 0.5 \text{ m/s}$$

مسألة ثالثة

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

$$\left. \begin{matrix} n = 10 \\ t = 8 \text{ s} \end{matrix} \right\} T_0 = \frac{t}{n} = \frac{8}{10} \\ T_0 = 0.8 \text{ s}$$

Subject: \_\_\_\_\_

$$E_k = E - E_p = 0.45 - 0.105$$

$$E_k = 0.345 \text{ J}$$

مسألة التوافق

$$k = 16 \text{ N/m} \quad T_0 = 1 \text{ s}$$

$$x_{\text{max}} = 0.1 \text{ m}$$

$$\left( \begin{array}{l} t=0 \\ x = \frac{x_{\text{max}}}{2} \\ v < 0 \end{array} \right) \text{ : شروط البداية}$$

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

توافق التوافق

$$x_{\text{max}} = 0.1 \text{ m}$$

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

$$\left( \begin{array}{l} t=0 \\ x = \frac{x_{\text{max}}}{2} \\ v < 0 \end{array} \right) \text{ : شروط البداية}$$

$$\frac{x_{\text{max}}}{2} = x_{\text{max}} \cos(\phi)$$

$$\cos \phi = \frac{1}{2} \Rightarrow \phi = \left\{ \begin{array}{l} \frac{\pi}{3} \text{ rad} \\ \frac{5\pi}{3} \text{ rad} \end{array} \right. \text{ : قيمتان}$$

$$v > 0 \text{ : موجبة}$$
  
$$\phi = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

$$x = 0.1 \cos\left(2\pi t + \frac{\pi}{3}\right)$$

$$x = 0 \text{ : عند التوافق} \quad (2)$$

$$\Rightarrow 0 = 0.1 \cos\left(2\pi t + \frac{\pi}{3}\right)$$

$$\cos\left(2\pi t + \frac{\pi}{3}\right) = 0$$

$$x_0 = 10 = \frac{100 + 25}{62.5} = \frac{4}{25} \text{ m}$$

$$v_{\text{max}} = \omega_0 x_{\text{max}} \quad (2)$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{0.68} = \frac{20\pi}{8}$$

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

$$v_{\text{max}} = \frac{5\pi}{2} \times 12 \times 10^{-2}$$

$$v_{\text{max}} = 0.3\pi \text{ m/s}$$

$$a = -\omega_0^2 x \quad (3)$$

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

$$a = -\left(\frac{5\pi}{2}\right)^2 \times 10^{-1}$$

$$a = -\frac{25 \times 10 \times 10^{-1}}{4} = -6.25 \text{ m/s}^2$$

$$x = -4 \times 10^{-2} \text{ m} \quad (4)$$

$$E_p = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} \times 62.5 \times (-4 \times 10^{-2})^2$$

$$E_p = \frac{1}{2} \times 62.5 \times 16 \times 10^{-4}$$

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

$$E = \frac{1}{2} k x_{\text{max}}^2 = \frac{1}{2} \times 62.5 \times (12 \times 10^{-2})^2$$

$$E = 0.45 \text{ J}$$

الدرس الثاني:

(الاهتزازات جيبية دورانية)  
الدورانية نواس عتقل غير متعامد

\* ملاحظة هامة:

- 1) نواس القتل بنواس في متوازي
- 2) اقل أو قوس + ملك قتل معلت بالمركز ← نواس القتل من انطلاقة من العبارة:

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

أثبت ان حركة النواس القتل جيبية دورانية وان تتبع علاقة الدور مع سرعة دوران النواس من انطلاقة من العبارة:

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

مادلة تقاربية عن حركة ناسه قبل حل جيبية من الشكل:

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

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

$$\alpha = (\ddot{\theta}) = -\omega_0^2 \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$\ddot{\theta} = -\omega_0^2 \theta \quad (2)$$

بمقارنة 1 و 2 نجد:

$$-\frac{k}{I_0} \theta = -\omega_0^2 \theta$$

$$2\pi t + \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2} + \pi k \quad (1)$$

$$\Rightarrow 2t + \frac{1}{3} = \frac{1}{2} + k \quad (2)$$

$$t + \frac{1}{6} = \frac{1}{4} + \frac{k}{2}$$

$$t = \frac{1}{12} + \frac{k}{2}$$

عند أول:  $k = 0$

$$\Rightarrow t_1 = \frac{1}{12} \text{ (s)}$$

عند ثلث:  $k = 2$

$$\Rightarrow t_3 = \frac{1}{12} + \frac{2}{2} = \frac{13}{12} \text{ s}$$

سعة قوة الارتجاع:  $x = 0.1 \text{ m}$

$$F = kx = 16 \times 0.1$$

$$F = 1.6 \text{ N}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \quad (3)$$

$$T_0^2 = 40 \frac{m}{k}$$

$$m = \frac{k T_0^2}{40} = \frac{16 \times (1)^2}{40}$$

$$m = \frac{8 \times 2}{8 \times 5} = 0.4 \text{ Kg}$$

الدور في النواس من انطلاقة بتعلق بسعة حركة  $x$  و  $x_{max}$  بتعلق بالجذر التربيعي  $m$   $k$  و  $g$