

الطاقة الحركية وسعة الإهتزاز

$$E_{tot} = E_p + E_k \rightarrow E_k = E_{tot} - E_p$$

$$E_k = \frac{1}{2} KX_{max}^2 - \frac{1}{2} KX^2 = \frac{1}{2} K(X_{max}^2 - X^2)$$

$X_A = -\frac{X_{max}}{2}$: حيث A في الموضع الطاقة الحركية في الموضع

$$E_{kA} = \frac{1}{2} K(X_{max}^2 - \frac{X_{max}^2}{4}) = \frac{3}{4} E_{tot}$$

$X_B = +\frac{X_{max}}{\sqrt{2}}$: حيث B في الموضع الطاقة الحركية في الموضع

$$E_{kB} = \frac{1}{2} K(X_{max}^2 - \frac{X_{max}^2}{2}) = \frac{1}{2} E_{tot}$$

العلاقة عكسية بين الطاقة الحركية و المطال

- (1) يتناسب الدور الخاص للنواص المرن طرداً مع الجذر التربيعي لكتلة الجسم المعلق
- (2) يتناسب الدور الخاص للنواص المرن عكساً مع الجذر التربيعي لثابت صلابة النابض
- (3) لا يتعلق الدور الخاص للنواص المرن مع سعة الإهتزاز

استنتاج الطاقة الكلية

$$E_{tot} = E_p + E_k \dots (1)$$

$$E_p = \frac{1}{2} KX^2$$

$$E_p = \frac{1}{2} KX_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \bar{\varphi}) \dots (2)$$

$$E_k = \frac{1}{2} mv^2$$

$$E_k = \frac{1}{2} m\omega_0^2 X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \bar{\varphi}) \dots (3)$$

$$E_{tot} = \frac{1}{2} KX_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \bar{\varphi}) + \frac{1}{2} m\omega_0^2 X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

لكن $K = m \cdot \omega_0^2$ و منه :

$$E_{tot} = \frac{1}{2} KX_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \bar{\varphi}) + \frac{1}{2} KX_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

$$E_{tot} = \frac{1}{2} KX_{max}^2 = \text{const}$$

الدراسة الأفقية للنواص المرن

أولاً: القوى الخارجية المؤثرة في الجسم :

(1) قوة الثقل \vec{w} (2) قوة توتر النابض \vec{F}_s

(3) قوة رد فعل محور الدوران \vec{R}

$$\Sigma \vec{F} = m \vec{a} \rightarrow \vec{w} + \vec{F}_s + \vec{R} = m \vec{a}$$

وبالإسقاط على محور أفقي موجه نحو اليمين نجد أن:

$$0 - F_s + 0 = m a \rightarrow -F_s = m a \quad (1)$$

ثانياً: القوى الخارجية المؤثرة في النابض: قوة الشد

$$F_s' = KX \rightarrow F_s' = F_s = KX$$

و منه بالتعويض في (1) نجد أن:

$$-K\bar{X} = m \bar{a} \rightarrow$$

$$-K\bar{X} = m (\bar{X})''_t$$

$$(\bar{X})''_t = -\frac{k}{m} \bar{X} \quad (2)$$

علاقة السرعة

أثبت صحة العلاقة

$$v = \omega_0 \sqrt{X_{max}^2 - X^2}$$

إنطلاقاً من العلاقة الطاقة الحركية:

$$E_{tot} = E_p + E_k \rightarrow E_k = E_{tot} - E_p$$

$$\frac{1}{2} mv^2 = \frac{1}{2} KX_{max}^2 - \frac{1}{2} KX^2$$

$$mv^2 = KX_{max}^2 - KX^2$$

$$mv^2 = K(X_{max}^2 - X^2)$$

$$v^2 = \frac{k}{m} (X_{max}^2 - X^2)$$

نعم أن $\omega_0^2 = \frac{k}{m}$ و منه: $v^2 = \omega_0^2 (X_{max}^2 - X^2)$

$$v = \omega_0 \sqrt{X_{max}^2 - X^2}$$

انفصال الجسم المعلق بالنابض

الجسم يكون متأثراً بقوة ثقله فقط \vec{w}

بتطبيق العلاقة الأساسية في التحريك الإنسحابي

$$\Sigma \vec{F} = m \vec{a} \rightarrow \vec{w} = m \vec{a}$$

$$m \vec{g} = m \vec{a} \rightarrow \vec{a} = \vec{g} = \text{const}$$

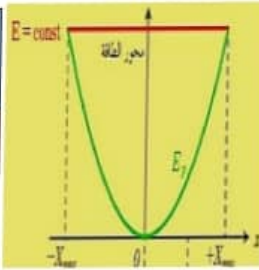
الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام

(A) نحو الاتجاه السالب؟ قذف شاقولي نحو الأعلى

(B) نحو الاتجاه الموجب؟ قذف شاقولي نحو الأسفل

(C) عند تركه من المطال الأعظمي الموجب أو السالب؟ سقوط حر

الطاقة الكامنة المرنة	الطاقة الحركية	الموضع
معدومة	عظمى	مركز الاهتزاز
عظمى	معدومة	المطالين الأعظمين



مصونية الطاقة :

$$E_{tot} = E_p + E_k$$

$$\text{const} = \frac{1}{2} K \theta^2 + \frac{1}{2} I_{\Delta} \omega^2$$

نشق طرفي العلاقة بالنسبة للزمن

$$0 = \frac{1}{2} K 2\theta\omega + \frac{1}{2} I_{\Delta} 2\omega\alpha$$

$$0 = K \theta\omega + I_{\Delta} \omega\alpha$$

$$I_{\Delta} \alpha = -k \theta$$

$$(\bar{\theta})''_t = -\frac{k}{I_{\Delta}} \bar{\theta} \dots (1)$$

و هي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تقبل حلاً جيبياً من الشكل : (نكمل كما في السؤال السابق)

الدراسة التحريكية لنواص فتل

القوى الخارجية المؤثرة :

(1) قوة الثقل (\bar{W}) قوة توتر السلك \bar{T}

(3) مزدوجة الفتل $\bar{\eta}$

$$\sum \bar{\Gamma} = I_{\Delta} \bar{\alpha}$$

$$\bar{\Gamma}_{\bar{W}/\Delta} + \bar{\Gamma}_{\bar{T}/\Delta} + \bar{\Gamma}_{\bar{\eta}/\Delta} = I_{\Delta} \bar{\alpha}$$

$\bar{\Gamma}_{\bar{W}/\Delta} = 0$ لأن حامل قوة الثقل منطبق على محور الدوران

$\bar{\Gamma}_{\bar{T}/\Delta} = 0$ لأن حامل قوة توتر السلك منطبق على محور الدوران

$$\bar{\Gamma}_{\bar{\eta}/\Delta} = -k \bar{\theta}$$

$$0 + 0 - k \bar{\theta} = I_{\Delta} \bar{\alpha}$$

$$-k \bar{\theta} = I_{\Delta} (\bar{\theta})''_t$$

$$(\bar{\theta})''_t = -\frac{k}{I_{\Delta}} \bar{\theta}$$

سلك الفتل و الدوران الخاص :

نعلق ساقين متماثلين بسلكي فتل متماثلين طول الأول L_1 و طول الثاني L_2 فإذا علمت أن : $T_{o1} = 2T_{o2}$ أوجد العلاقة بين طولَي السلكين ؟

$$T_o = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k}} ; k = k' \times \frac{(2r)^4}{l}$$

$$\rightarrow T_o = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k' \times \frac{(2r)^4}{l}}}$$

$$T_o = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta} l}{k' \times (2r)^4}}$$

$$T_o = \text{const} \sqrt{L}$$

$$T_{o1} = \text{const} \sqrt{L_1}$$

$$T_{o2} = \text{const} \sqrt{L_2}$$

$$\frac{T_{o1}}{T_{o2}} = \frac{\text{const} \sqrt{L_1}}{\text{const} \sqrt{L_2}}$$

$$\frac{T_{o1}}{T_{o2}} = \frac{\text{const} \sqrt{L_1}}{\text{const} \sqrt{L_2}}$$

$$\frac{2T_{o2}}{T_{o2}} = \sqrt{\frac{L_1}{L_2}} \rightarrow 4 = \frac{L_1}{L_2}$$

$$L_1 = 4L_2$$

ثابت فتل السلك

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

k' : ثابت يتعلق بنوع مادة السلك

$2r$: قطر السلك l : طول السلك

(1) لا تتغير قيمة الدور الخاص لنواص الفتل بتغير السعة الزاوية للحركة

(2) يزداد الدور الخاص لنواص الفتل بزيادة عزم عطالة الجملة

(3) ينقص الدور الخاص لنواص الفتل بنقصان طول سلك الفتل

الدراسة التحريكية للنواص المركب :

القوى الخارجية المؤثرة:

(1) قوة الثقل \vec{w} (2) قوة رد فعل محور الدوران على الجسم

$$\vec{R}$$

نطبق العلاقة الأساسية في التحريك الدوراني

$$\Sigma \vec{\Gamma}_{\Delta} = I_{\Delta} \vec{\alpha}$$

$$\vec{\Gamma}_{w/\Delta} + \vec{\Gamma}_{R/\Delta} = I_{\Delta} \vec{\alpha}$$

وباختيار الجهة الموجبة للدوران عكس جهة دوران عقارب الساعة نجد أن :

 $\vec{\Gamma}_{R/\Delta} = 0$ لأن حامل القوة \vec{R} يمر من محور الدوران Δ

$$\vec{\Gamma}_{w/\Delta} = -mgd \sin \theta$$

$$-mgd \sin \theta + 0 = I_{\Delta} \vec{\alpha}$$

$$\vec{\alpha} = (\ddot{\theta})_t$$

$$-mgd \sin \theta = I_{\Delta} (\ddot{\theta})_t$$

$$(\ddot{\theta})_t = -\frac{mgd}{I_{\Delta}} \sin \theta$$

تعريف النواص المركب :

وهو كل جسم صلب يهتز بتأثير عزم قوة ثقله في مستو شاقولي حول محور دوران أفقي لا يمر من مركز عطالته وعمودي على مستويه

تعريف النواص البسيط :

نظرياً : نقطة مادية تهتز بتأثير قوة ثقلمها على بُعد ثابت L من محور أفقي ثابتعملياً : كرة صغيرة كتلتها m كثافتها النسبية كبيرة ومعلقة بخيط مهمل الكتلة لا يمتط طوله L كبير بالنسبة لنصف قطر الكرة

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}}$$

$$I_{\Delta} = mr^2 \quad L = r \quad I_{\Delta} = mL^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{mL^2}{mgL}} \rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

- (1) لا يتعلق دور النواص البسيط بكتلة الكرة ولا بنوع مادة الكرة
- (2) يتناسب الدور الخاص للنواص البسيط طردياً مع الجذر التربيعي لطول الخيط
- (3) يتناسب الدور الخاص للنواص البسيط عكساً مع الجذر التربيعي لتسارع الجاذبية الأرضية

الدراسة التحريكية للنواص البسيط :

القوى الخارجية المؤثرة في الكرة:

(1) قوة ثقل الكرة \vec{w} (2) قوة توتر الخيط \vec{T} وبتطبيق العلاقة الأساسية في التحريك الدوراني :

$$\Sigma \vec{\Gamma}_{\Delta} = I_{\Delta} \vec{\alpha} \rightarrow \vec{\Gamma}_{\vec{w}} + \vec{\Gamma}_{\vec{T}} = I_{\Delta} \vec{\alpha}$$

لأن $\vec{\Gamma}_{\vec{T}} = 0$ لأن حامل \vec{T} يمر بمحور الدوران

$$-mgL \sin \theta = mL^2 (\ddot{\theta})_t$$

$$-g \sin \theta = L (\ddot{\theta})_t$$

$$(\ddot{\theta})_t = -\frac{g}{L} \sin \theta$$

السعات الزاوية الكبيرة :

إن الدور ليس له علاقة بالسعة الزاوية إذا كانت السعة الزاوية صغيرة

إن الدور يزداد بازدياد السعة الزاوية إذا كانت السعة الزاوية كبيرة

$$T_0' \approx T_0 \left(1 + \frac{\theta_{max}^2}{16}\right)$$

حركة النواص الثقلي في حالة :

- (1) السعات الزاوية الكبيرة ؟ اهتزازية غير توافقية
- (2) السعات الزاوية الصغيرة ؟ جيبية دورانية

MOHAMMAD SHEIKH AHMAD
PHYSICS TEACHER

استنتاج علاقة توتر الخيط :

القوى الخارجية المؤثرة في الكرة :

قوة ثقل الكرة \vec{w} قوة توتر الخيط \vec{T}

نطبق العلاقة الأساسية في التحريك الإنسحابي :

$$\Sigma \vec{F} = m\vec{a} \rightarrow \vec{w} + \vec{T} = m\vec{a}$$

و بالإسقاط على الناظم الموجه للأعلى (بجهة \vec{T})

$$-w \cos \theta + T = m a_c$$

$$a_c = \frac{v^2}{L}$$

$$-mg \cos \theta + T = m \frac{v^2}{L}$$

$$T = mg \cos \theta + m \frac{v^2}{L}$$

$$v^2 = 2gL(\cos \theta - \cos \theta_{\max})$$

$$T = mg \cos \theta + m \frac{2gL(\cos \theta - \cos \theta_{\max})}{L}$$

$$T = mg(\cos \theta + 2(\cos \theta - \cos \theta_{\max}))$$

$$T = mg(3 \cos \theta - 2 \cos \theta_{\max})$$

عند المرور بالشاقول $\theta = 0$ و منه $\cos \theta = 1$

$$T = mg(3 - 2 \cos \theta_{\max})$$

استنتاج علاقة السرعة الخطية :

القوى الخارجية المؤثرة في الكرة :

قوة ثقل الكرة \vec{w} قوة توتر الخيط \vec{T}

نطبق نظرية تغيير الطاقة الحركية بين وضعيين :

الوضع الأول: $\theta_1 = \theta_{\max}$ الوضع الثاني: $\theta_2 = \theta$

$$\Delta \overline{EK} = \Sigma \overline{W}_{F(1 \rightarrow 2)}$$

$$EK_2 - EK_1 = \overline{W}_{\vec{w}} + \overline{W}_{\vec{T}}$$

لأن $\overline{W}_{\vec{T}} = 0$ لأن حامل \vec{T} يُعامد الانتقال في كل لحظةلأن $EK_1 = 0$ لأن الكرة تُركت دون سرعة ابتدائية

$$EK_2 = \overline{W}_{\vec{w}}$$

$$\frac{1}{2}mv^2 = mgh$$

$$h = L(\cos \theta_2 - \cos \theta_1)$$

$$h = L(\cos \theta - \cos \theta_{\max})$$

$$\frac{1}{2}mv^2 = mgL(\cos \theta - \cos \theta_{\max})$$

$$v^2 = 2gL(\cos \theta - \cos \theta_{\max})$$

$$v = \sqrt{2gL(\cos \theta - \cos \theta_{\max})}$$

عند المرور بالشاقول $\theta = 0$ و منه $\cos \theta = 1$

$$v = \sqrt{2gL(1 - \cos \theta_{\max})}$$

(1) حركة توافقية بسيطة سعة اهتزازها X_{max} و دورها الخاص T_0 نضاعف سعة الإهتزاز فيصبح دورها الخاص T_0 يساوي :

a	$T_0 = 2T_0$	b	$T_0 = \frac{1}{2}T_0$	c	$T_0 = T_0$	d	$T_0 = \frac{T_0}{\sqrt{2}}$
---	--------------	---	------------------------	---	-------------	---	------------------------------

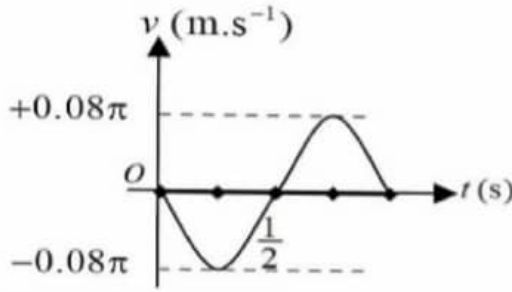
الإجابة الصحيحة هي C

(2) يتألف نواس مرن من جسم صلب كتلته m مُعلق بنابض ثابت صلابته k النبض الخاص له ω_0 نستبدل بالجسم جسماً آخر كتلته $2m$ وبالنابض نابضاً آخر ثابت صلابته $k = \frac{1}{2}k$ فيصبح النبض الخاص الجديد ω_0 :

a	$\omega_0 = 4\omega_0$	b	$\omega_0 = \frac{\omega_0}{2}$	c	$\omega_0 = 2\omega_0$	d	$\omega_0 = \frac{\omega_0}{4}$
---	------------------------	---	---------------------------------	---	------------------------	---	---------------------------------

الإجابة الصحيحة هي b

(3) يمثل الشكل البياني المجاور تغيرات السرعة بدلالة الزمن لجسم يتحرك حركة توافقية بسيطة فإن سعة الحركة لهذا الجسم X_{max} تساوي :



a	0.02m	b	0.04m	c	0.08m	d	0.16m
---	-------	---	-------	---	-------	---	-------

الإجابة الصحيحة هي b

(4) نواس قتل دوره الخاص T_0 نزيد من عزم عطالته حتى أربعة أمثال ما كان عليه فيصبح دوره الجديد T_0 :

a	$T_0 = 2T_0$	b	$T_0 = \sqrt{2}T_0$	c	$T_0 = \frac{1}{2}T_0$	d	$T_0 = \frac{1}{\sqrt{2}}T_0$
---	--------------	---	---------------------	---	------------------------	---	-------------------------------

الإجابة الصحيحة هي a

(5) نواس قتل طول سلك الفتل فيه و دوره الخاص T_0 و نجعل طول سلك الفتل $2l$ فيصبح دوره الخاص الجديد T_0 :

a	$T_0 = 2T_0$	b	$T_0 = \sqrt{2}T_0$	c	$T_0 = \frac{1}{2}T_0$	d	$T_0 = \frac{1}{\sqrt{2}}T_0$
---	--------------	---	---------------------	---	------------------------	---	-------------------------------

الإجابة الصحيحة هي b

(6) نواس قتل دوره $2s$ نجعل طول سلك الفتل ربع ما كان عليه فيصبح دوره الخاص الجديد يساوي :

a	0.5 S	b	1 S	c	4 S	d	8 S
---	-------	---	-----	---	-----	---	-----

الإجابة الصحيحة هي b

(7) عزم الإرجاع في نواس الفتل يُعطى بالعلاقة :

$\Gamma = -k^2\bar{\theta}^2$	d	$\Gamma = -k\bar{\theta}^2$	c	$\Gamma = -k\bar{\theta}$	b	$\Gamma = -k^2\bar{\theta}$	a
-------------------------------	---	-----------------------------	---	---------------------------	---	-----------------------------	---

الإجابة الصحيحة هي b

(8) نواس فتل طول سلكه l و دوره الخاص T_0 نجعل طول سلك الفتل نصف ما كان عليه فيصبح الدور الجديد :

$T_0 = \frac{1}{\sqrt{2}} T_0$	d	$T_0 = \frac{1}{2} T_0$	c	$T_0 = \sqrt{2} T_0$	b	$T_0 = 2 T_0$	a
--------------------------------	---	-------------------------	---	----------------------	---	---------------	---

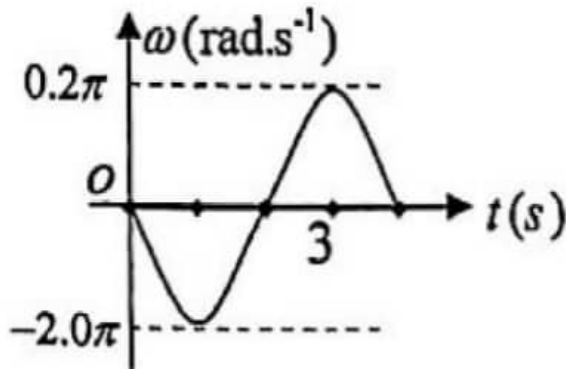
الإجابة الصحيحة هي d

(9) يتحرك نواس فتل بحركة جيبيية دورانية سعتها الزاوية $\theta_{\max} = \pi \text{ rad}$ دوره الخاص $T_0 = 2 \text{ s}$ فتكون القيمة المطلقة لسرعته الزاوية العظمى لحظة مروره بموضع التوازن :

$\pi^2 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$	d	$\pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$	c	$\frac{\pi}{2} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$	b	$0 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$	a
---	---	---------------------------------------	---	---	---	-------------------------------------	---

الإجابة الصحيحة هي d

(10) يمثل الخط البياني في الشكل المجاور تغيرات السرعة الزاوية لنواس فتل بتغير الزمن فإن تابع السرعة الزاوية الذي يمثل هذا المنحنى هو :



$\bar{\omega} = 0.2\pi \cdot \sin\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{2}\right)$	a
---	---

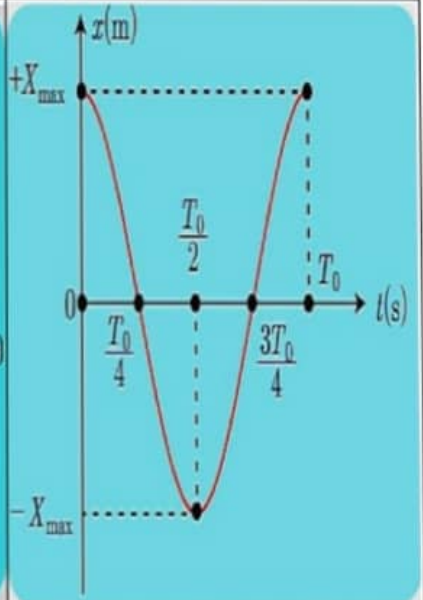
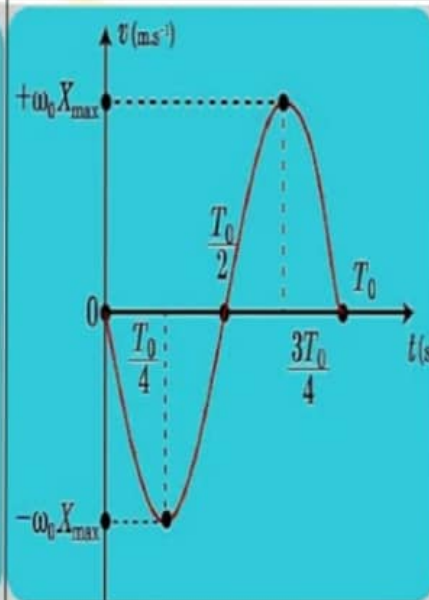
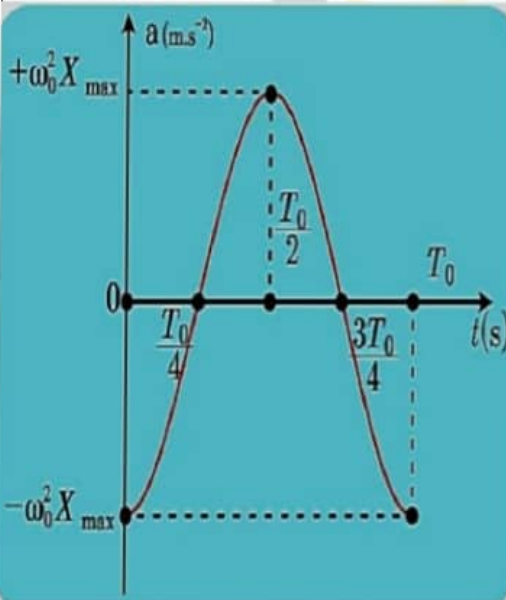
$\bar{\omega} = 0.4\pi \cdot \sin\frac{\pi}{2}t$	b
--	---

$\bar{\omega} = 0.2\pi \cdot \sin\frac{\pi}{2}t$	c
--	---

$\bar{\omega} = 0.4\pi \cdot \sin\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{2}\right)$	d
---	---

الإجابة الصحيحة هي c

تابع التسارع	تابع السرعة	تابع المطال																																				
$\bar{a} = (\bar{V})'_t = (\bar{X})''_t$ $\bar{V} = (\bar{X})'_t = -\omega_0 \cdot X_{\max} \cdot \sin(\omega_0 t)$ $\bar{a} = (\bar{X})''_t = -\omega_0^2 \cdot X_{\max} \cdot \cos(\omega_0 t)$ $\bar{a} = -\omega_0^2 \bar{X}$	$\bar{X} = X_{\max} \cdot \cos(\omega_0 t)$ $\bar{V} = (\bar{X})'_t = -\omega_0 X_{\max} \cdot \sin(\omega_0 t)$	$\bar{X} = X_{\max} \cdot \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$ $t=0 ; \bar{X} = X_{\max}$ $X_{\max} = X_{\max} \cdot \cos \bar{\varphi}$ $\cos \bar{\varphi} = 1$ $\bar{\varphi} = 0 \text{ rad}$ $\bar{X} = X_{\max} \cdot \cos \omega_0 t$																																				
<p>(1) التسارع أعظمي (طويلة) في المطالين الأعظميين:</p> $a_{\max} = \pm \omega_0^2 X_{\max} $ <p>(2) التسارع معدوم في مركز الإهتزاز:</p> $a = 0$	<p>(1) السرعة عظمي (طويلة) في مركز الإهتزاز:</p> $V_{\max} = \pm \omega_0 X_{\max} $ <p>(2) السرعة معدومة في المطالين الأعظميين:</p> $v = 0$	<p>(1) المطال أعظمي (طويلة) في الموضعين الطرفيين:</p> $X = \pm X_{\max} $ <p>(2) المطال معدوم في مركز الإهتزاز:</p> $X = 0$																																				
<table border="1"> <thead> <tr> <th>t</th> <th>0</th> <th>$\frac{T_0}{4}$</th> <th>$\frac{T_0}{2}$</th> <th>$\frac{3T_0}{4}$</th> <th>T_0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>a</td> <td>$-\omega_0^2 X_{\max}$</td> <td>0</td> <td>$+\omega_0^2 X_{\max}$</td> <td>0</td> <td>$-\omega_0^2 X_{\max}$</td> </tr> </tbody> </table>	t	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0	a	$-\omega_0^2 X_{\max}$	0	$+\omega_0^2 X_{\max}$	0	$-\omega_0^2 X_{\max}$	<table border="1"> <thead> <tr> <th>t</th> <th>0</th> <th>$\frac{T_0}{4}$</th> <th>$\frac{T_0}{2}$</th> <th>$\frac{3T_0}{4}$</th> <th>T_0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>v</td> <td>0</td> <td>$-\omega_0 X_{\max}$</td> <td>0</td> <td>$+\omega_0 X_{\max}$</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	t	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0	v	0	$-\omega_0 X_{\max}$	0	$+\omega_0 X_{\max}$	0	<table border="1"> <thead> <tr> <th>t</th> <th>0</th> <th>$\frac{T_0}{4}$</th> <th>$\frac{T_0}{2}$</th> <th>$\frac{3T_0}{4}$</th> <th>T_0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td>$+X_{\max}$</td> <td>0</td> <td>$-X_{\max}$</td> <td>0</td> <td>$+X_{\max}$</td> </tr> </tbody> </table>	t	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0	X	$+X_{\max}$	0	$-X_{\max}$	0	$+X_{\max}$
t	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0																																	
a	$-\omega_0^2 X_{\max}$	0	$+\omega_0^2 X_{\max}$	0	$-\omega_0^2 X_{\max}$																																	
t	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0																																	
v	0	$-\omega_0 X_{\max}$	0	$+\omega_0 X_{\max}$	0																																	
t	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0																																	
X	$+X_{\max}$	0	$-X_{\max}$	0	$+X_{\max}$																																	



نواص الفتل

$$\begin{aligned}\bar{\Gamma}_{\bar{\eta}/\Delta} &= -k\bar{\theta} \\ -k\bar{\theta} &= I_{\Delta}\bar{\alpha} \\ I_{\Delta}(\bar{\theta})''_t &= -k\bar{\theta} \\ (\bar{\theta})''_t &= -\frac{k}{I_{\Delta}}\bar{\theta} \dots (1)\end{aligned}$$

و هي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تقبل حلاً جيبياً من الشكل :

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

و للتحقق من صحة الحل نشق مرتين بالنسبة للزمن :

$$\begin{aligned}(\bar{\theta})'_t &= -\omega_0 \theta_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi) \\ (\bar{\theta})''_t &= -\omega_0^2 \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi) \\ (\bar{\theta})''_t &= -\omega_0^2 \bar{\theta} \dots (2)\end{aligned}$$

و بموازنة العلاقتين (1) و (2) نجد أن:

$$\omega_0^2 = \frac{k}{I_{\Delta}} \rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_{\Delta}}} > 0$$

وهذا ممكن لأن k و I_{Δ} موجبان فالحركة جيبية دورانية

$$\begin{aligned}\omega_0 &= \sqrt{\frac{k}{I_{\Delta}}} \\ \omega_0 &= \frac{2\pi}{T_0} \\ \frac{2\pi}{T_0} &= \sqrt{\frac{k}{I_{\Delta}}} \\ T_0 &= 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k}}\end{aligned}$$

النواص المرن

$$\begin{aligned}\bar{F} &= -K\bar{X} \\ \bar{F} &= m\bar{a} \\ m(\bar{X})''_t &= -K\bar{X} \\ (\bar{X})''_t &= -\frac{k}{m}\bar{X} \dots (1)\end{aligned}$$

و هي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تقبل حلاً جيبياً من الشكل :

$$\bar{X} = X_{\max} \cdot \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

و للتحقق من صحة الحل نشق مرتين بالنسبة للزمن :

$$\begin{aligned}(\bar{X})'_t &= -\omega_0 \cdot X_{\max} \cdot \sin(\omega_0 t + \bar{\varphi}) \\ (\bar{X})''_t &= -\omega_0^2 \cdot X_{\max} \cdot \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi}) \\ (\bar{X})''_t &= -\omega_0^2 \cdot \bar{X} \dots (2)\end{aligned}$$

و بموازنة العلاقتين (1) و (2) نجد أن:

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m} \rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}} > 0$$

وهذا ممكن لأن m و k موجبان فالحركة جيبية

إنسحابية

$$\begin{aligned}\omega_0 &= \sqrt{\frac{k}{m}} \\ \omega_0 &= \frac{2\pi}{T_0} \\ \frac{2\pi}{T_0} &= \sqrt{\frac{k}{m}} \\ T_0 &= 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}\end{aligned}$$

النواس البسيط

$$(\bar{\theta})''_t = -\frac{g}{L} \sin \bar{\theta}$$

و هي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية حلها ليس جيبياً لأنها تحتوي
sin θ بدلا من θ و من أجل السعات الزاوية الصغيرة :

$$\theta \leq 0.24 \text{ rad} \text{ أو } \theta \leq 14^\circ$$

حيث يكون: $\sin \theta \approx \theta$ فنجد أن :

$$(\bar{\theta})''_t = -\frac{g}{L} \bar{\theta} \quad (1)$$

و هي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تقبل حلاً جيبياً من الشكل :

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

و للتحقق من صحة الحل نشق مرتين بالنسبة للزمن فنجد

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

$$(\bar{\theta})''_t = -\omega_0^2 \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\theta})$$

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

بالمطابقة بين (1) و (2) نجد أن:

$$\omega_0^2 = \frac{g}{L} \rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{g}{L}} > 0$$

و هذا محقق لأن المقداران g, L مقداران موجبان فحركة و منه
حركة النواس الثقلي من أجل السعات الزاوية الصغيرة هي حركة
جيبية دورانية

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}, \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{g}{L}}$$

بالمطابقة بينهما نجد أن :

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

النواس المركب

$$(\bar{\theta})''_t = -\frac{mgd}{I_\Delta} \sin \theta$$

و هي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية حلها ليس جيبياً لأنها
تحتوي sin θ بدلا من θ و من أجل السعات الزاوية الصغيرة :

$$\theta \leq 0.24 \text{ rad} \text{ أو } \theta \leq 14^\circ$$

حيث يكون: $\sin \theta \approx \theta$ فنجد أن :

$$(\bar{\theta})''_t = -\frac{mgd}{I_\Delta} \bar{\theta} \quad (1)$$

و هي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تقبل حلاً جيبياً من الشكل :

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

و للتحقق من صحة الحل نشق مرتين بالنسبة للزمن فنجد

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

$$(\bar{\theta})''_t = -\omega_0^2 \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\theta})$$

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

بالمطابقة بين (1) و (2) نجد أن :

$$\omega_0^2 = \frac{mgd}{I_\Delta} \rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{mgd}{I_\Delta}} > 0$$

و هذا محقق لأن المقادير I_Δ, m, g, d موجبة
و منه حركة النواس الثقلي من أجل السعات الزاوية الصغيرة هي
حركة جيبية دورانية

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}, \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{mgd}{I_\Delta}}$$

بالمطابقة بينهما نجد أن :

$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{mgd}{I_\Delta}} \rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_\Delta}{mgd}}$$

استنتاج قوة الإرجاع

حالة الحركة	حالة السكون
<p>القوى الخارجية المؤثرة في الجسم :</p> <p>قوة ثقل الكرة \vec{w}</p> <p>قوة توتر النابض \vec{F}_s</p> <p>$\Sigma \vec{F} = m \vec{a} \rightarrow \vec{w} + \vec{F}_s = m \vec{a}$</p> <p>و بالإسقاط على محور شاقوليٍّ موجّه نحو الأسفل :</p> <p>$w - F_s = m \cdot a \quad (2)$</p> <p>القوى الخارجية المؤثرة في النابض :</p> <p>\vec{F}_s' تسبب له الاستطالة $(\bar{X} + X_0)$ قانونها :</p> <p>$F_s' = F_s = k(\bar{X} + X_0)$</p> <p>نعوض في (2) فنجد أن :</p> <p>$w - k(\bar{X} + X_0) = m \vec{a}$</p> <p>$w - K \bar{X} - K X_0 = m \vec{a}$</p> <p>ومن حالة السكون لدينا :</p> <p>$W = F_{s0} = kx_0$</p> <p>$-K \bar{X} = m \vec{a} = F$</p> <p>$\vec{F} = -K \bar{X}$</p>	<p>القوى الخارجية المؤثرة في الجسم :</p> <p>قوة ثقل الكرة \vec{w}</p> <p>قوة توتر النابض \vec{F}_{s0}</p> <p>$\Sigma \vec{F} = \vec{0} \rightarrow \vec{w} + \vec{F}_{s0} = \vec{0}$</p> <p>و بالإسقاط على محور شاقوليٍّ موجّه نحو الأسفل :</p> <p>$W - F_{s0} = 0 \rightarrow W = F_{s0} \dots (1)$</p> <p>القوى الخارجية المؤثرة في النابض :</p> <p>\vec{F}_{s0} تسبب له استطالة X_0 قانونها :</p> <p>$F_{s0}' = F_{s0} = kx_0$</p> <p>نعوض في (1) فنجد أن : $w = kx_0$</p> <p>تسمى العلاقة السابقة استنتاج الإستطالة السكونية</p>

المهندس محمد شيخ أحمد

MOHAMMAD SHEIKH AHMAD

0937638966

PHYSICS TEACHER