

والزمن لانه لينظر
لأفانينا وهي
حقيقة

- "الميكانيكية"
- "الحركة التوافقية البسيطة"
- "الحركة الجيبية التوافقية"

$$F_s = F'_s = k(x + x_0)$$

$$\sum F = m a$$

$$\vec{w} + \vec{F}_s = m \cdot \vec{a}$$

بالاستقار على طرفه \vec{w}

$$w - F_s = m a$$

$$kx_0 - k(x + x_0) = m a$$

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

$$m a = -kx$$

$$F = -kx$$

قوة الارجاع N

ثابت الصلابة Nm^{-1}

القطار m

● قوة الارجاع تتناسب طردياً مع الطول وتختلف بالإشارة.

● استنتاج: قوة الارجاع؟

● دراسة سكون + دراسة حركة

● استنتاج: الاستطاعة السكونية x_0 ؟

● حالة السكون.

● "التوافقية المرن":

● نابض مرده يحمل الكتلة حلقاته متباعدة على
من أحد طرفيه وعلى طرفه الآخر m .

● "دراسة تحريكية":

*

● $\sum F = 0$: سكونه

● القوى المؤثرة: \vec{w} , \vec{F}_s

● قوة شد الجسم لتناظر تسبب x_0

$$F_{s0} = F'_s = kx_0$$

$$\sum F = 0$$

$$\vec{w} + \vec{F}_{s0} = 0$$

● بالاستقار على محور مرجه \vec{w}

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

$$w = F_{s0}$$

$$w = kx_0$$

$$mg = kx_0$$

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

● $\sum F = 0$: حالة حركة:

● القوى المؤثرة: \vec{w} , \vec{F}_s

● قوة شد الجسم لتناظر تسبب الاستطاعة $x_0 + x$

سبب التوقف لايبود للمركبة؟

$$x=0 \Rightarrow F = -kx = 0$$

تندم قوة الارجاع، الجسم الساكن يتن سلك

في الالة مرگية:

$$F = -kx$$

$$ma = -kx$$

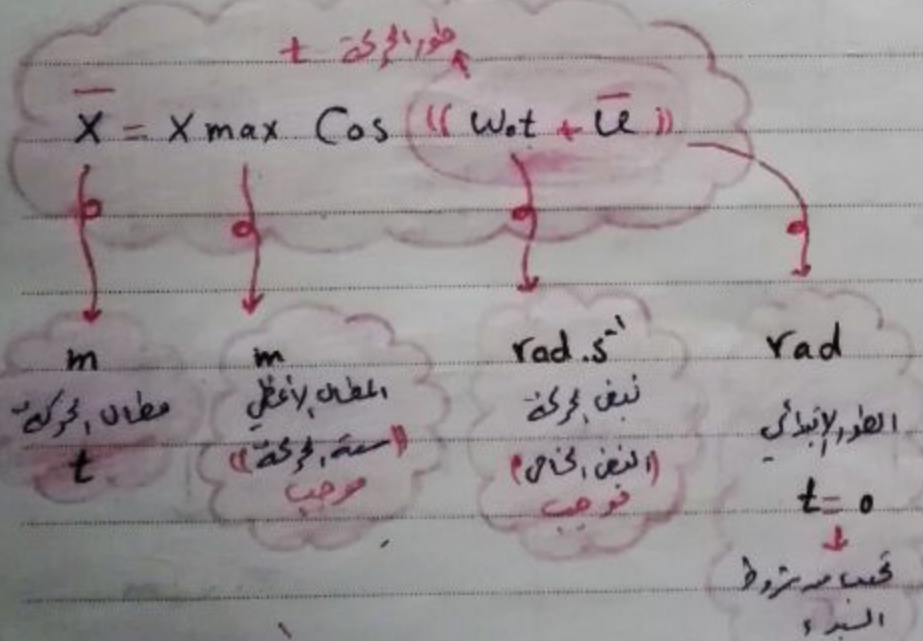
$$a = -\frac{k}{m}x$$

$$a = (x)''_t$$

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

معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية

حلها حيدياً من الشكل:

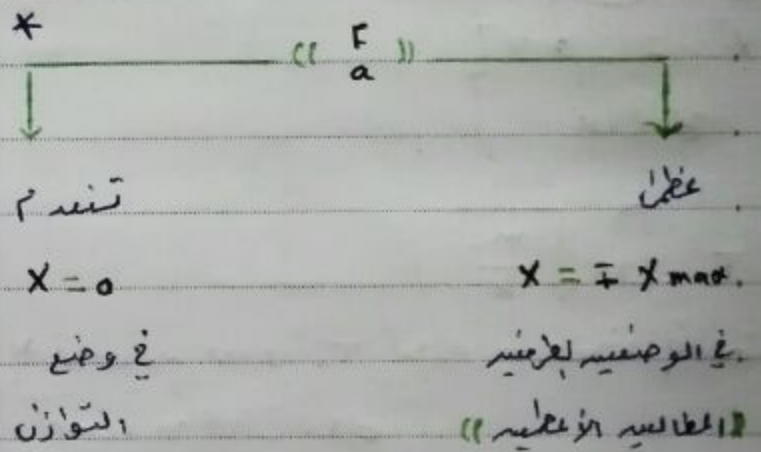
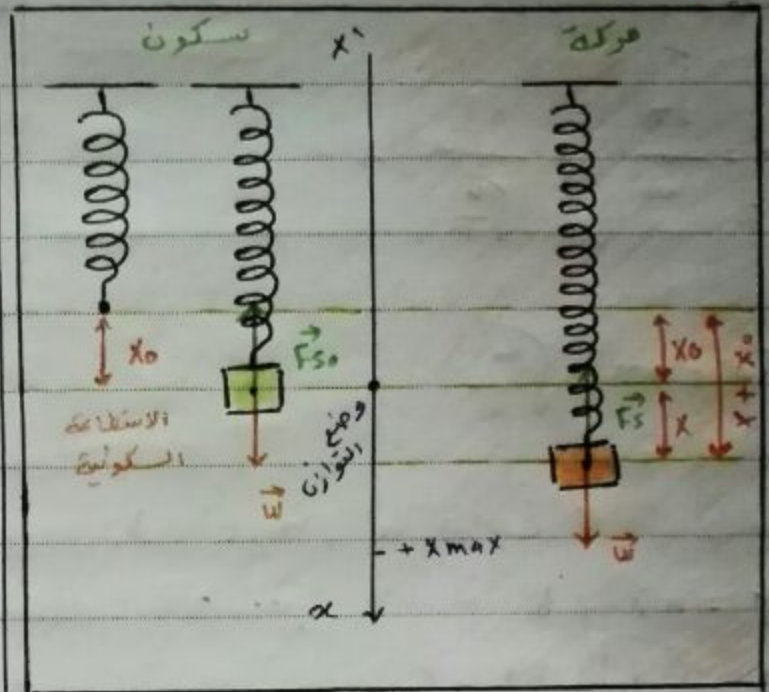


$$v = (x)'_t$$

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

$$a = (x)''_t$$

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



* حبيبة مرگة انزاس المره مقرباً من وضع التوازن؟
 * مرگة متقنية مسارعة ليقبل منها السارم.

* حبيبة مرگة انزاس المره مقرباً من وضع التوازن؟
 * مرگة متقنية منباضة يزداد منها سارم.

* عند علم توقف الجسم في وضع التوازن علماً بأن
 فصله التوازن صفة؟
 * سبب اسرعة التذبذب السببها.

* عند توقف الجسم في وضع التوازن عند زوال

$\omega_0 x$

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

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

« ثوابت a, b, c »

$y = ax + b$ مستقيم

$y = ax^2 + bx + c$

$\left\{ \begin{array}{l} x'' = -ax \\ \text{تفاضلية} \end{array} \right\}$

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

* نواس مرده و ساده T_0 كقلته m صلبنا بكنلته

صنفت ما كانت عليه :

⊙ $T_0' = 2T_0$

⊙ $T_0' = T_0$

⊙ $T_0' = \sqrt{2} T_0$

⊙ $T_0' = \frac{1}{\sqrt{2}} T_0$

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

// قبل //

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

$$m' = 2m$$

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

// بعد //

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

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

$$(X)''_t = -\omega_0^2 X \quad (2)$$

بالمساراة (2) = (1)

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

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

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

k, m موجتان ω_0 موجية

مركبة النواس المرده مركبة

جيبية انشعابية « كواقفية بسيطة »

التابع الزماني للمعادلة الشكل العام

$$X = X_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

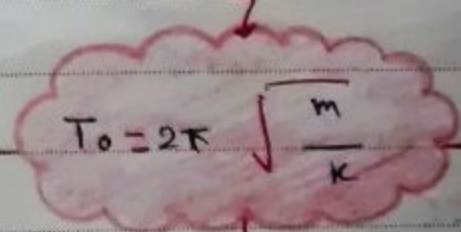
« ثوابت الحركة »

* الدور في نص T_0

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

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

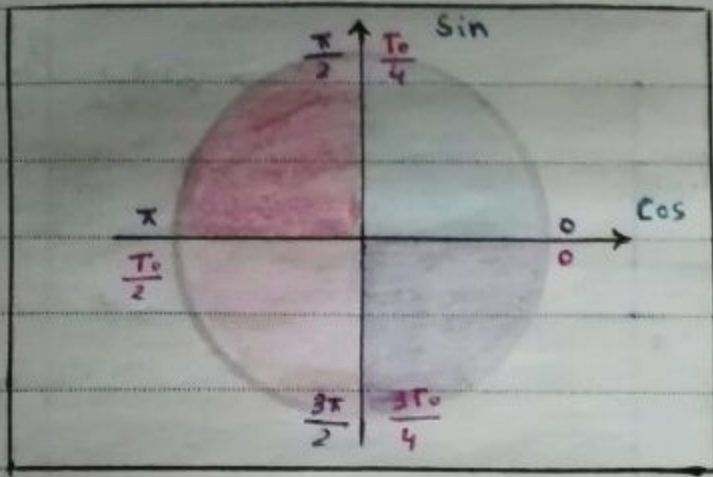
$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{k}{m}}$$



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

$$T_0 \propto \sqrt{m}$$

ليس للدور علاقة بالـ X_{max}



* نواس تردد دوران T_0 ثابتة صلابة k جعلنا
ثابتة الصلابة ثلاث اضعاف ما كانت عليه:

$T_0' = \frac{1}{\sqrt{3}} T_0$ $T_0' = \sqrt{3} T_0$

$T_0' = \frac{1}{3} T_0$ $T_0' = 3 T_0$

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

* نفس الشيء

$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k'}} \Rightarrow k' = 3k$

$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{m}{3k}}$

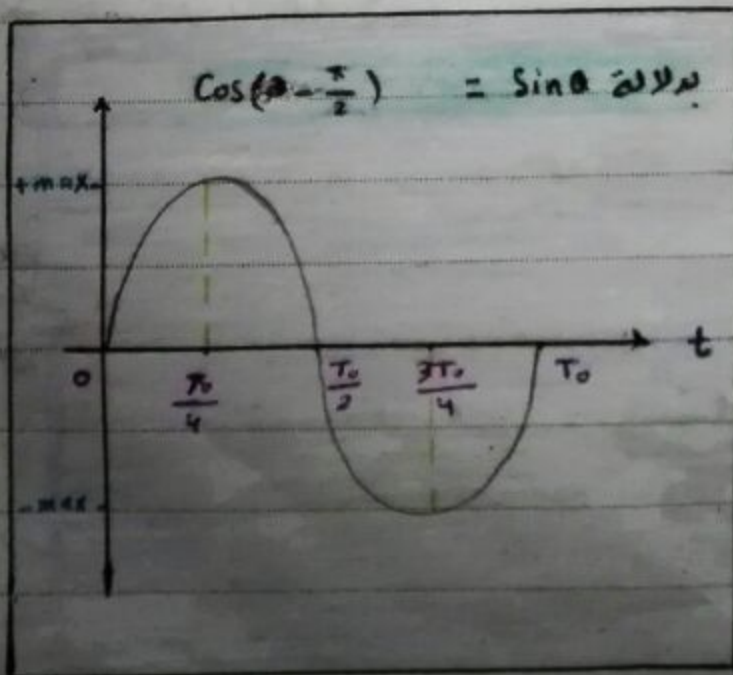
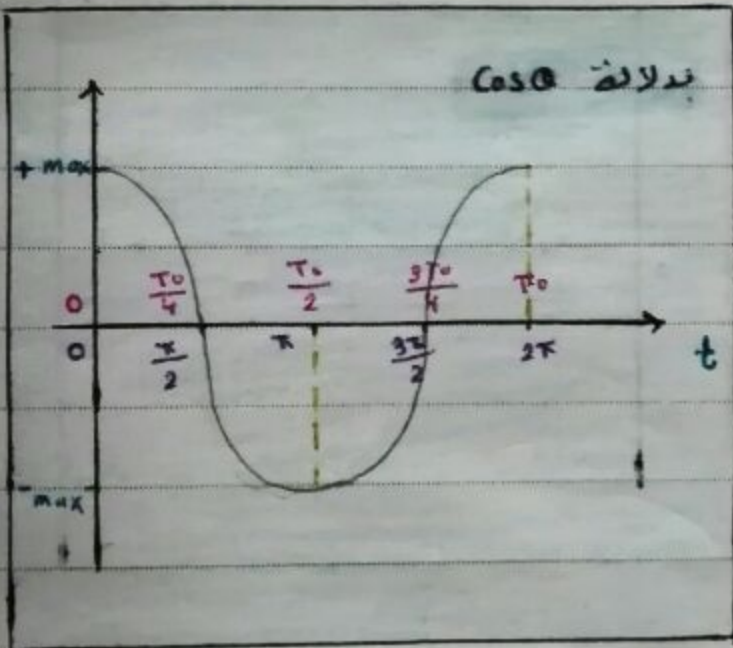
$\frac{T_0}{T_0'} = \frac{2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}}{2\pi \sqrt{\frac{m}{3k}}} = \frac{1}{\frac{1}{\sqrt{3}}} = \frac{\sqrt{3}}{1}$

$T_0' = \frac{T_0}{\sqrt{3}}$

* نواس تردد دوران T_0 سنة الاقتران X_{max}

جعلنا سنة الاقتران $X_{max} = 4 X_{man}$

$T_0' = T_0$



ازدادت الأتلة
المر المبدية
ازدادت الأتلة
المر المبدية

المختصر
 * تابع « اللهاج » : $(x = x_{max} \cos \omega t)$

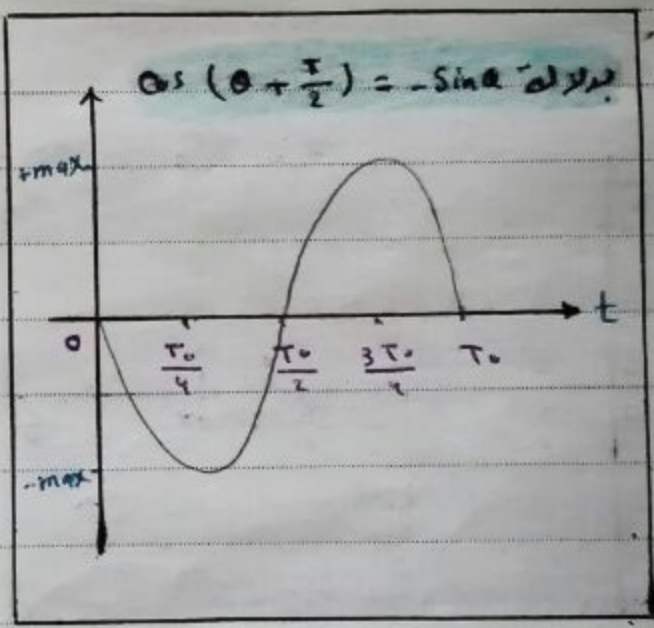
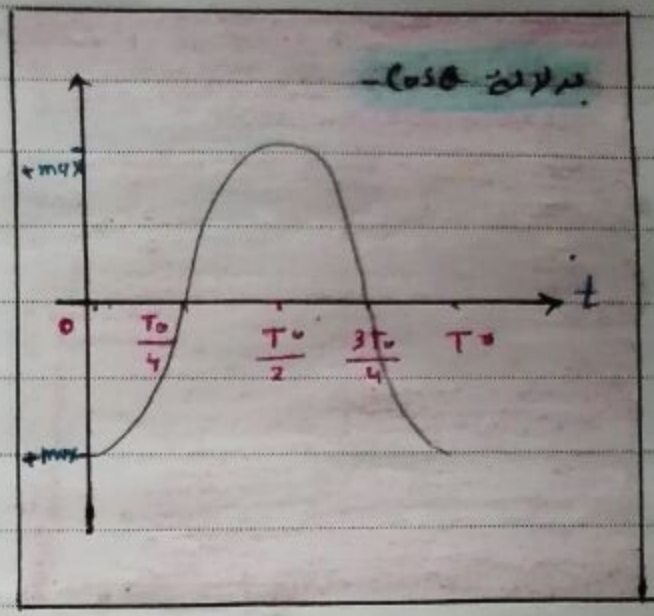
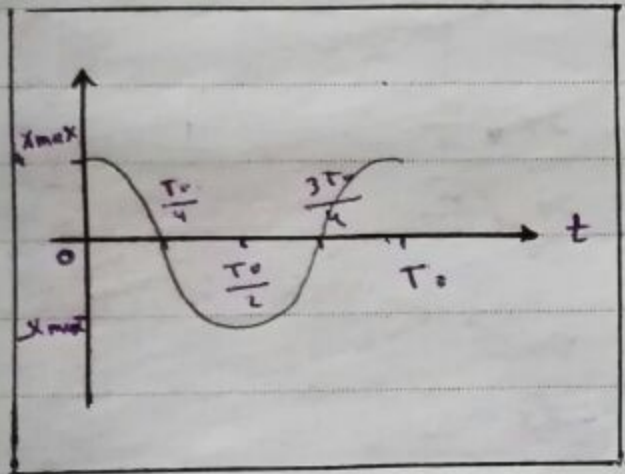
« X » *

تتقدم

$\cos \omega t = 0$
 $x = 0$
 في وضع التوازن

عظم

$\cos \omega t = \pm 1$
 $x = \pm x_{max}$
 في المماسية لأقصى
 (الوضعية العظمى)



زمن	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0
x	$+x_{max}$	0	$-x_{max}$	0	$+x_{max}$

* حساب ϕ

$t=0, v=0, x=+x_{max}$

$x = x_{max} \cos(\omega t + \phi)$
 $x_{max} = x_{max} \cos \phi$
 $\cos \phi = 1$
 $\phi = 0$
 $x = x_{max} \cos \omega t$

تذكر في الامتحان
 بعد الاستاذ

« بسم الله على
 الفيات
 من نص
 بسم الله على
 الأعلام
 من نراها »

تابع الموضع وتابع السرعة بدلالة \sin

تابع السرعة بدلالة \sin

* تابع السرعة بدلالة \sin « \sin » :

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

« \sin »

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

* تابع التسارع بدلالة \cos « \cos » :

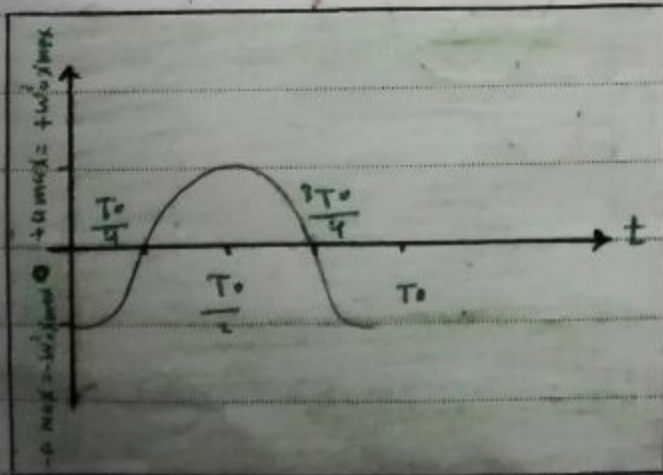
$$a = -\omega_0^2 x_{max} \cos(\omega_0 t) \rightarrow a = -\omega_0^2 x$$

« a »

تقدم
 $\cos \omega_0 t = 0$
 $a = 0$

عظم
 $\cos \omega_0 t = \pm 1$
 $a_{max} = \pm \omega_0^2 x_{max}$

في وضع توازن



* تابع السرعة بدلالة \sin « \sin » :

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

« v »

تقدم

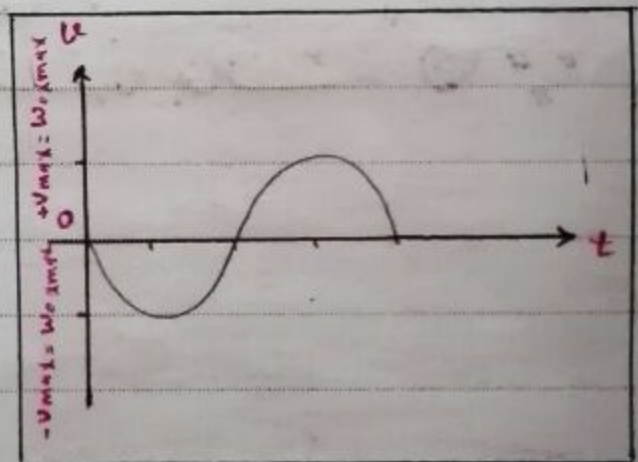
$\sin \omega_0 t = 0$
 $v = 0$

في الموضع
 الأقصى

عظم

$\sin \omega_0 t = \pm 1$
 $v_{max} = \pm \omega_0 x_{max}$

في وضع توازن



زمن	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0
v	$-v_{max}$	0	$+v_{max}$	0

* لن يفرض بك أحد كي ستفرض
 أنت نفسك ، لن يملك أحد اتقان
 مهارات الحياة بامتياز ، كما ستفعلها
 أنت ، كما ستندب عليك أنت نفسك ،
 دواراً وتكراراً ، لن يحقه أحد ، فاعلم
 قيادة عنك أنت ...

فاسح ، ولا تنكاسل ، وإن تقلب
 منك الأمر إن نضج من اللا وجود
 فرحها ،
 لا تسمها بذلك "

زخم	0	$\frac{T_0}{4}$	$\frac{T_0}{2}$	$\frac{3T_0}{4}$	T_0
a	$-a_{max}$ $-w \cdot x_{max}$	0	$+a_{max}$ $+w \cdot x_{max}$	0	$-a_{max}$ $-w \cdot x_{max}$

* التسارع متغير يتغير بتغير x . (١)

* التسارع ، لأن عظمي :

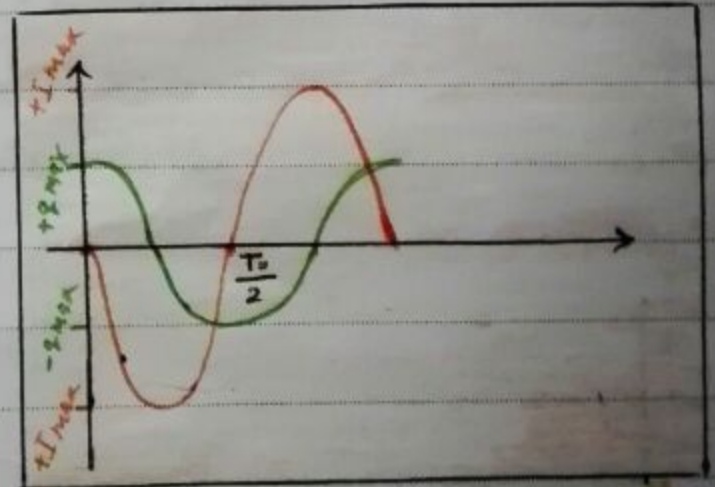
$$a_{max} = w \cdot x_{max}$$

* ٢ :

① انظروا سرعة تذبذب المظالم بشكله المنقهر

$$a = 0$$

- استنتج تذبذب التسارع وعلاقته بالمظالم وبسرعة
 متى يكون عظمي رطبي لنفسه .



$$q = q_{max} \cos \omega t$$

$$I = -\omega q_{max} \sin(\omega t)$$

$$q = -q_{max}$$

$$I = 0$$

$$\star \omega_0 x_{max} = \pi$$

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

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

شروط البدء :

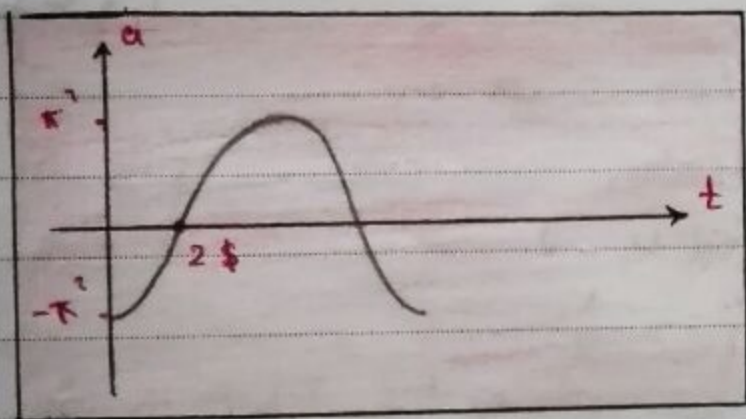
$$t=0, \quad v=0$$

$$0 = -\pi \sin \varphi$$

$$\sin \varphi = 0 \Rightarrow \varphi = 0$$

$$\varphi = -\pi \sin(\pi t)$$

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



$$\star \omega_0^2 x_{max} = \pi^2$$

$$\star \frac{\pi^2}{4} = 2 \Rightarrow T_0 = 8$$

$$\star \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{8} = \frac{\pi}{4} \text{ rad.s}^{-1}$$

شروط البدء :

$$t=0, \quad a = -\pi^2$$

$$-\pi^2 = -\pi^2 \cos \varphi$$

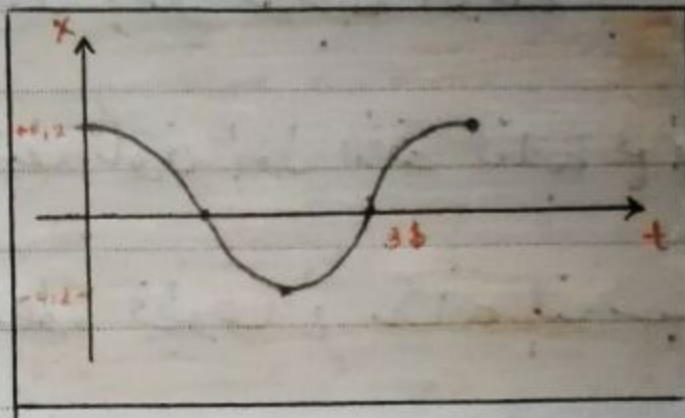
$$\cos \varphi = 1$$

$$\varphi = 0$$

$$a = -\pi^2 \cos \frac{\pi}{4} t$$

البيانات القياسية من التمسك :

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



$$\star x_{max} = 0,2$$

$$\star \frac{3T_0}{4} = 3 \Rightarrow T_0 = 4$$

$$\Rightarrow T_0 = 4$$

$$\star \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2} \text{ rad.s}^{-1}$$

شروط البدء :

$$t=0 \quad x = 0,2$$

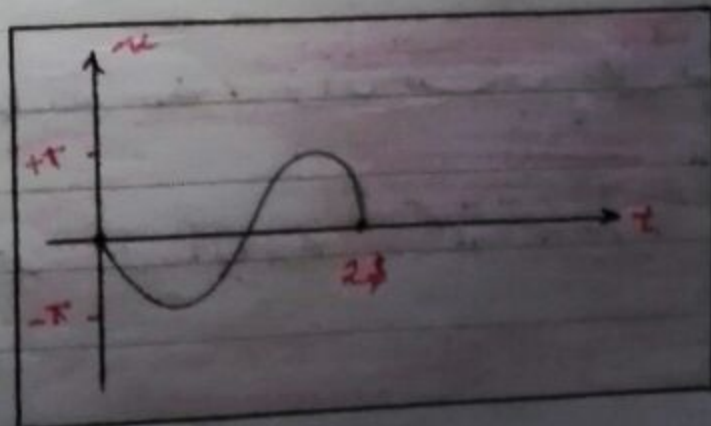
$$0,2 = 0,2 \cos \varphi$$

$$\cos \varphi = 1$$

$$\varphi = 0$$

$$x = 0,2 \cos \left(\frac{\pi}{2} t \right)$$

$$v = \underbrace{-\omega_0 x_{max}}_{v_{max}} \sin(\omega_0 t + \varphi) = -\pi x$$



1 / 1
" أسألك يوماً كيف سير المرء حين

يصل أخيراً لوجهته الآمنة؟

كيف تكون أول نبضة لقلبه مع أول

خطوة يخطوها في مكانه المناسب؟

كيف يكون وقع هذه اللحظة على

قلبه لذي المتأمل لقلبه يوماً؟

كيف سير حين يدرك أخيراً أنه


قد وصل لإجابة كل سؤال صار به

عقله هو اليبالي؟

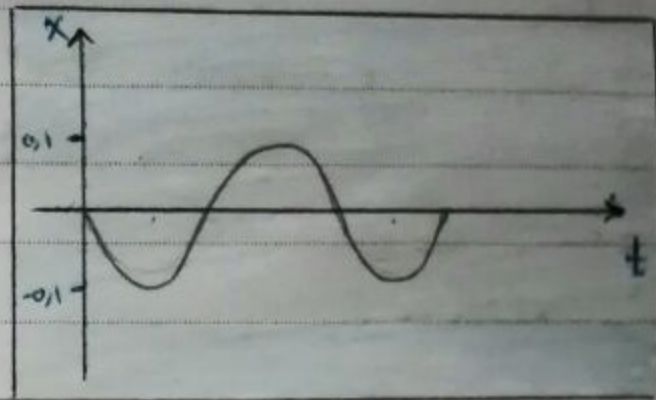
أعتقد أن أكثر مطلب دنيوي للإنسان

من أن يأتي قلبه من بعد خوف طال

عمده معه، وأن تناب له نية

من كل أيامه القلقة أخيراً" 

$$x = x_{max} \cos(\omega t + \alpha)$$



$$* x_{max} = 0,1 \text{ m}$$

$$* \frac{2\pi}{T_0} = 6 \Rightarrow T_0 = 4 \text{ s}$$

$$* \omega = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2} \text{ rad.s}^{-1}$$

* كلود البسور:

$$t=0, \quad \alpha=0$$

$$0 = 0,1 \cos \alpha$$

$$\cos \alpha = 0$$

$$\alpha = \frac{\pi}{2}$$

$$x = 0,1 \cos \left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} \right)$$

د.أ.

$$x = -0,1 \sin \frac{\pi}{2} t$$

*

مطابقة التوافق

في التوافق المرئي $E_P = E_K$ عندما:

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

$$x = \frac{x_{max}}{\sqrt{2}} \quad x = \frac{x_{max}}{2}$$

$$E = E_K + E_P = E_P + E_P$$

$$E = 2E_P$$

$$\frac{1}{2} k x_{max}^2 = 2 \left(\frac{1}{2} k x^2 \right)$$

$$x_{max}^2 = 2x^2$$

$$x_{max} = \sqrt{2} x$$

$$x = \frac{x_{max}}{\sqrt{2}}$$

في التوافق المرئي عندما $x = \frac{x_{max}}{2}$

$$E_K = 0 \quad E_K = E$$

$$E_K = \frac{1}{2} E \quad E_K = \frac{3}{4} E$$

$$E = E_K + E_P$$

$$E_K = E - E_P$$

$$E_K = \frac{1}{2} k x_{max}^2 - \frac{1}{2} k x^2$$

$$= \frac{1}{2} k x_{max}^2 - \frac{1}{2} k \frac{x_{max}^2}{4}$$

$$= \frac{1}{2} k x_{max}^2 - \frac{1}{8} k x_{max}^2 = \frac{3}{8} k x_{max}^2$$

$$E_K = \frac{3}{4} \left(\frac{1}{2} k x_{max}^2 \right) = \frac{3}{4} E$$

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

$$x = x_{max} \cdot \cos(\omega t + \alpha)$$

$$v = -\omega \cdot x_{max} \sin(\omega t + \alpha)$$

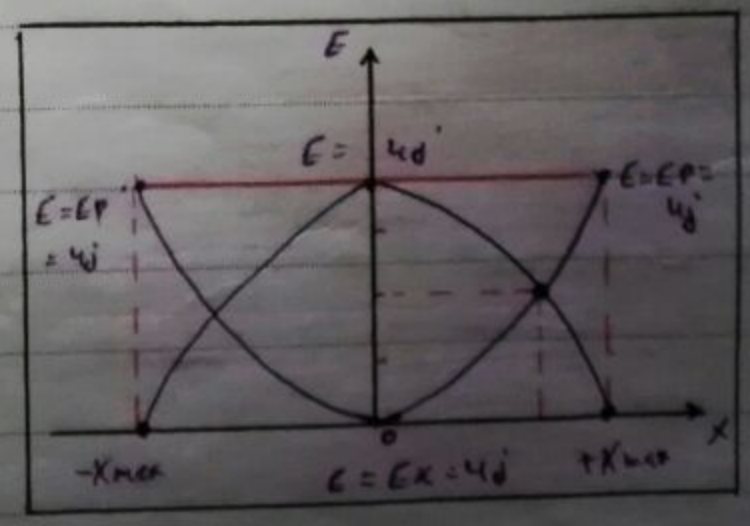
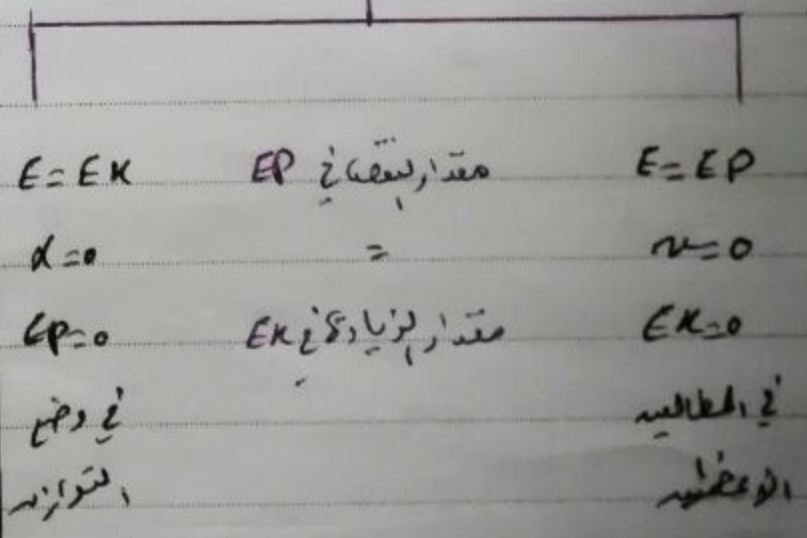
$$k = \omega^2 m \quad \omega = \sqrt{\frac{k}{m}} \Rightarrow \omega^2 = \frac{k}{m} \Rightarrow k = m \omega^2$$

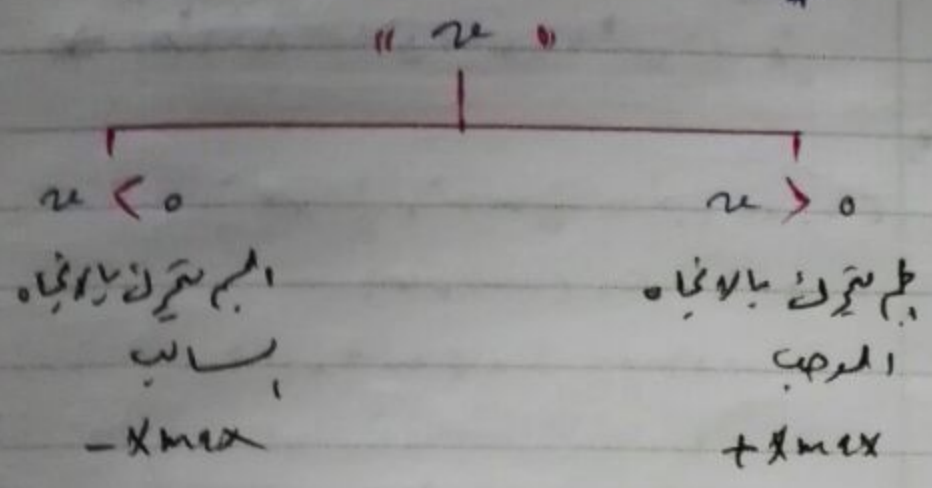
$$E = \frac{1}{2} m \omega^2 x_{max}^2 \sin^2(\omega t + \alpha) + \frac{1}{2} k x_{max}^2 \cos^2(\omega t + \alpha)$$

$$E = \frac{1}{2} k x_{max}^2 \left[\sin^2(\omega t + \alpha) + \cos^2(\omega t + \alpha) \right]$$

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

$$E = E_K + E_P$$





*
 سرعة الحركة = $w_0 \sqrt{x_{max}^2 - x^2}$
 الطاقة الحركية = $\frac{1}{2} m v^2$

$E = E_k + E_p$

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

$k = w_0^2 m$

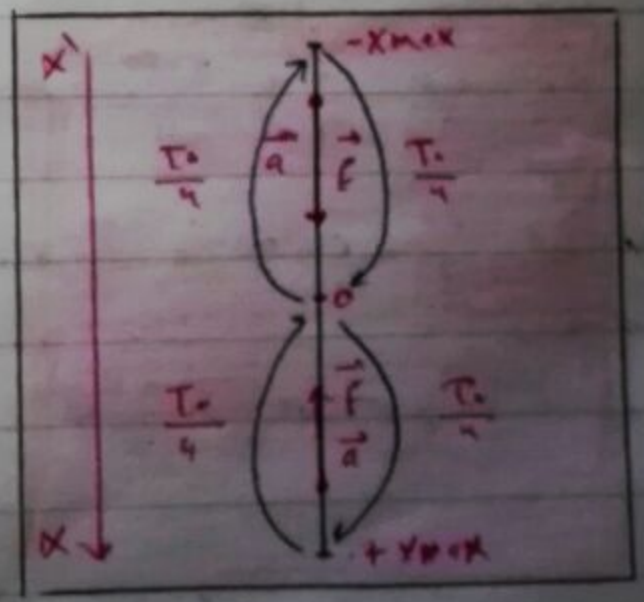
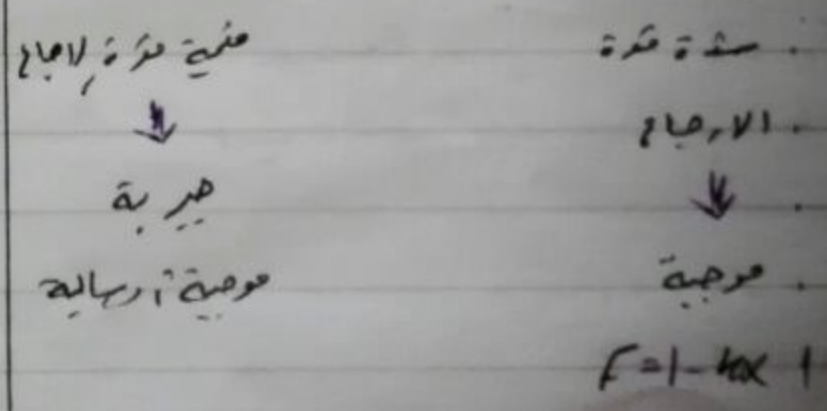
$w_0^2 x_{max}^2 = v^2 + w_0^2 x^2$

$w_0^2 (x_{max}^2 - x^2) = v^2$

$v = w_0 \sqrt{x_{max}^2 - x^2}$

قوة الازدواج:

$F = -kx$



* احسب زمن المرور الأول في وضع التوازن .

$$M \quad x = 0.2 \cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3}\right) \parallel$$

$$x = 0$$

$$0 = 0.2 \cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3}\right)$$

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

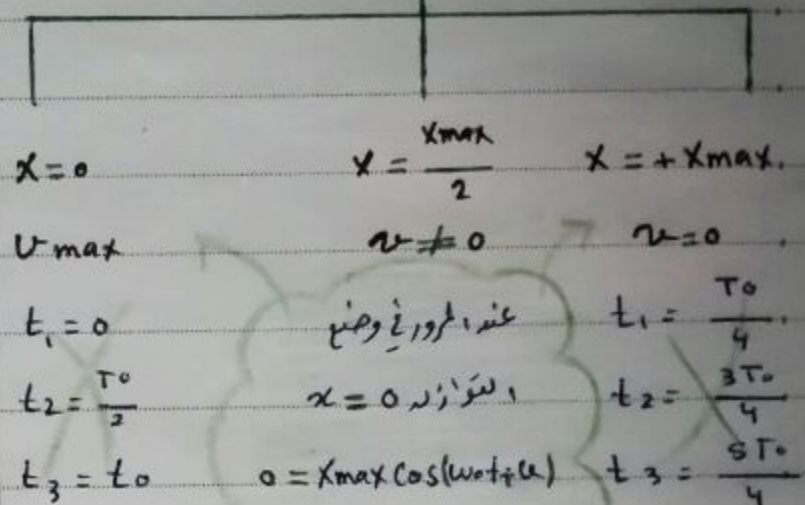
$$\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2} + \pi k, \quad k=0$$

$$\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2}$$

$$t + \frac{2}{3} = 1 \Rightarrow t = \frac{1}{3} \text{ s}$$

شروط التذبذب

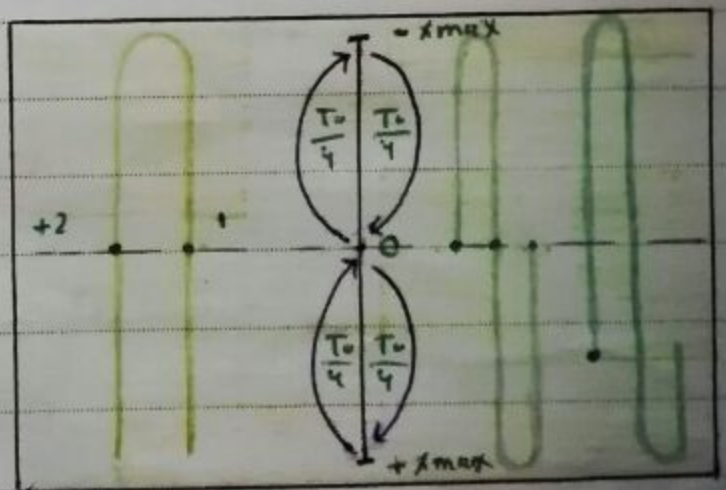
$$((t = 0))$$



$$\cos(\omega t + \phi) = 0$$

$$\omega t + \phi = \frac{\pi}{2} + \pi k$$

$$k = 0, 1, 2, \dots$$



* احسب زمن المرور الثالث في وضع التوازن .

$$\parallel x = 0.1 \cos 2\pi t \parallel$$

$$x = 0$$

$$0 = 0.1 \cos 2\pi t$$

$$\cos 2\pi t = 0$$

$$2\pi t = \frac{\pi}{2} + \pi k, \quad k=2$$

$$2\pi t = \frac{\pi}{2} + 2\pi$$

$$t = \frac{1}{4} + 1 = 1.25 \text{ s}$$

والله أنا هو قد الكوريا

أنا قد الودودة بس

تأجيل التسارع
 $a = -\omega_0 x_{max} \cdot \cos(\omega_0 t + \alpha)$

تأجيل الطول
 $x = x_{max} \cdot \cos(\omega_0 t + \alpha)$

تأجيل السرعة
 $v = -\omega_0 x_{max} \cdot \sin(\omega_0 t + \alpha)$

التسارع الأقصى
 $a_{max} = \omega_0 x_{max}$

السرعة العظمى المولدة
 $v_{max} = \omega_0 x_{max}$
 $v_{max} = \sqrt{7} \omega_0 x_{max}$

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

قوة الاستعادة :
 $F = -kx$

الاستطالة الكونية
 $x_0 = \frac{m \cdot g}{k}$

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

الطاقة الكلية
 $E = E_k - E_p$
 $E = \frac{1}{2} k x_{max}^2$

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

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

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

قولانين لعل من اللؤلؤ
Shahad

ما كانت لبيبة
لا بأس
أنت نزلت أفضل مالبيك
وهذا كافي

« مسألة تدريبية »

$$\frac{\pi}{10} t = \frac{\pi}{2} \Rightarrow t = 5 \text{ s}$$

احس السرعة العظمى المطلوبة

$$\begin{aligned} v_{\max} &= \omega_0 x_{\max} \\ &= \left(\frac{\pi}{10}\right) (5 \times 10^{-2}) \\ &= \frac{\pi}{2} \times 10^{-2} \text{ m.s}^{-1} \end{aligned}$$

احس ثابت الصلابة K

$$\begin{aligned} k &= \omega_0^2 m \\ &= \left(\frac{\pi}{10}\right)^2 (1) = 0,1 \text{ N.m}^{-1} \end{aligned}$$

احس الطاقة الميكانيكية الكلية //

$$\begin{aligned} E &= \frac{1}{2} k x_{\max}^2 \\ &= \frac{1}{2} (0,1) (5 \times 10^{-2})^2 \\ &= 12,5 \times 10^{-5} \text{ J} \end{aligned}$$

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

احس شدته في الاصل

$$\begin{aligned} F &= 1 - kx = 1 - (0,1) (2 \times 10^{-2}) \\ &= 2 \times 10^{-3} \text{ N} \end{aligned}$$

احس التسارع

$$\begin{aligned} a &= -\omega_0^2 x \\ &= -\left(\frac{\pi}{10}\right)^2 (2 \times 10^{-2}) = 2 \times 10^{-3} \text{ m.s}^{-2} \end{aligned}$$

احس الطاقة الكامنة

$$\begin{aligned} E_p &= \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} (0,1) (2 \times 10^{-2})^2 \\ &= 2 \times 10^{-5} \text{ J} \end{aligned}$$

نواحر مرده كتلتها $m = 1 \text{ kg}$

ازيح مرده وضع توازنه إلى $+x_{\max}$

وترك بدونه سرعة لبقه لينة في اللحظة $t=0$

مقطع مسافة 20 cm إلى الطول المتناظر

مستقرًا 10 s ، المطلوب

* المتطلبات :

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

شروط البدء : $t=0, x = +x_{\max}, v=0$

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

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

المتتبع التابع الزمني للحال انطلاقًا من الشكل العام

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

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

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

مع شروط البدء :

$$t=0, x = x_{\max}, v=0$$

$$x_{\max} = x_{\max} \cdot \cos \alpha$$

$$\cos \alpha = 1 \Rightarrow \alpha = 0$$

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

احس عند المرور الأول في وضع التوازن

$$x = 0$$

$$0 = 5 \times 10^{-2} \cos\left(\frac{\pi}{10} t\right)$$

$$\cos\left(\frac{\pi}{10} t\right) = 0$$

$$\frac{\pi}{10} t = \frac{\pi}{2} + \pi k$$

$$k=1$$

احسب الطاقة الحركية

$$E_k = E - E_p$$

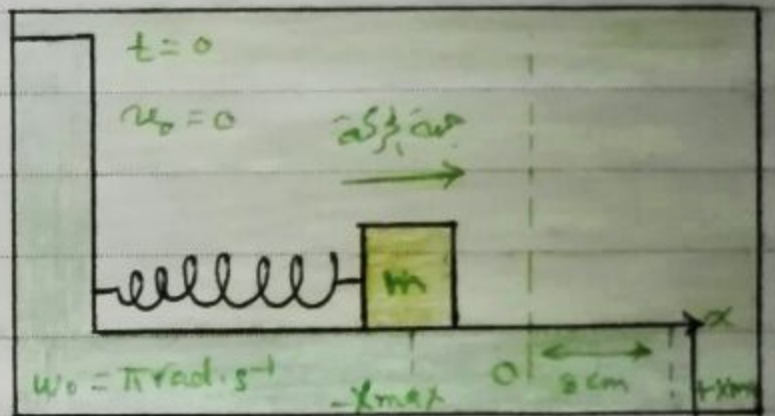
$$= 12,5 \times 10^{-5} - 2 \times 10^{-5}$$

$$= 10,5 \times 10^{-5} \text{ ج}$$

* الحركة التوافقية البسيطة *

* أجب نفسي :

* "أولاً" : اختار الإجابة الصحيحة فيأتي :
 * "ثانياً" : تابع المقام الذي يصف حركة المذبذبة البسيطة في الشكل المجاور هو :



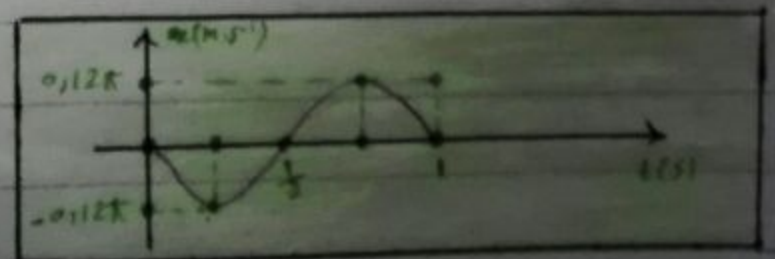
a+ $\bar{x} = 0,08 \cos(\pi t + \pi)$
 b+ $\bar{x} = 8 \cos(\pi t - \pi)$
 c+ $\bar{x} = 0,008 \cos(\pi t + \frac{\pi}{2})$
 d+ $\bar{x} = 0,8 \cos \pi t$

$t=0, x=0, \omega_0 = \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$
 $x = X_{\max} = 8 \times 10^{-7} \text{ m}, y = X_{\max} \cdot \cos(\omega_0 t + \alpha)$

$-X_{\max} = +X_{\max} \cos(\alpha) = \cos(\alpha) = -1$

$\Rightarrow \alpha = \pi \quad x = 0,08 \cos(\pi t + \pi) \text{ m}$

* "ثالثاً" : الرسم البياني جانباً يُمثل تغيرات سرعة ج الزند لمذبذبة توافقية بسيطة. سرعة ج الزند لمذبذبة توافقية بسيطة. سرعة ج الزند لمذبذبة توافقية بسيطة.



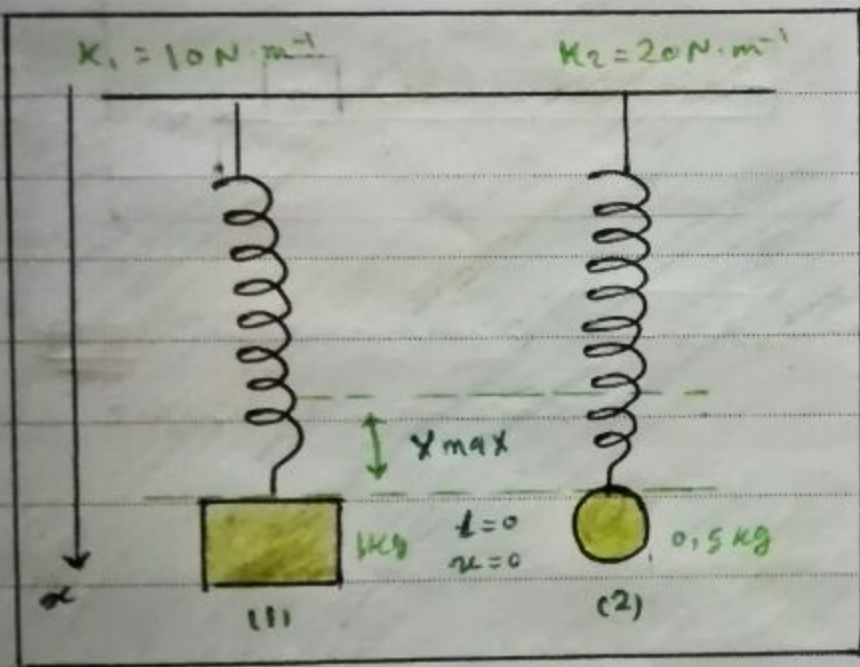
a+ $\bar{x} = 0,06 \pi \cos \pi t$

b+ $\bar{x} = -0,06 \pi \cos 2\pi t$

c+ $\bar{x} = -0,12 \pi \sin 2\pi t$

d+ $x = 0,12 \pi \sin \pi t$

* "3" : عند الشكل المجاور، هز ارتداد توافقية (1) و (2) انطلاقاً من الموضع نفسه، وفي اللحظة نفسها فإبهما بعد صفى 3s صر بدء حركتهما :



a+ : لتصفيا في مركز الاقتران

b+ : لتصفيا في الموضع +Xmax

c+ : لتصفيا في الموضع -Xmax

d+ : لتصفيا في الموضع +Xmax

e+ : لتصفيا في الموضع -Xmax

f+ : لتصفيا في الموضع +Xmax

g+ : لتصفيا في الموضع -Xmax

h+ : لتصفيا في الموضع +Xmax

i+ : لتصفيا في الموضع -Xmax

j+ : لتصفيا في الموضع +Xmax

k+ : لتصفيا في الموضع -Xmax

l+ : لتصفيا في الموضع +Xmax

m+ : لتصفيا في الموضع -Xmax

سرعة انتقال المثلث

أدور حركة الجسم واستتبع التماس الزنبرك للطاق

القوى المؤثرة \vec{W} و \vec{R} و \vec{F}_s

$$\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}$$

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

بالاستقامة إلى x

$$0 + 0 - F_s = m \cdot a$$

$$-F_s = m \cdot a \Rightarrow -kx = m \cdot a$$

$$a = \frac{-k}{m} x$$

$$a = (x)''_t$$

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

دعي مساوية تناهضية من المرتبة الثانية تفعل كلاً جيبياً

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

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

$$(x)''_t = -\omega_0^2 x_{max} \cos(\omega_0 t + \phi) \quad \text{--- (1)}$$

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

بالمساواة بين (1) و (2)

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

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

لأن k موجبة، m موجبة

حركة جيبية انتقالية التماس الزنبرك للطاق

استتبع علاقة الطاقة الحركية للجسم بدلالة x_{max}

في كل من الموضعين A و B ، $x_A = \frac{x_{max}}{2}$ ، $x_B = \frac{3}{4} x_{max}$ ، ما الفرق بينهما؟
في الوضع A

$$E_K = E - E_P$$

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

$$\omega_0 x_{max} = 0,12 \pi, T_0 = 1 \text{ s}$$

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

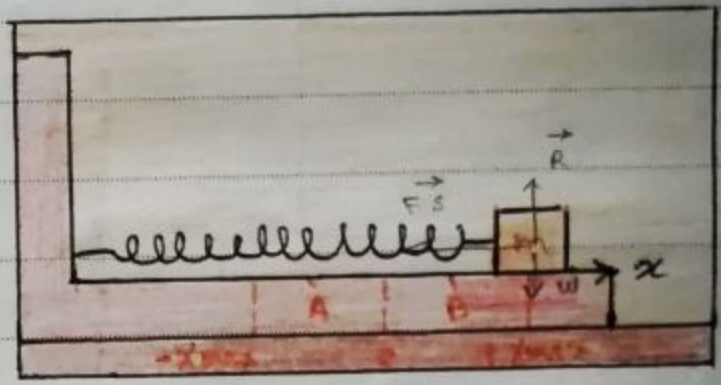
مع شروط البدء: $t=0, v=0$

$$0 = -\omega_0 x_{max} \sin(\phi)$$

$$\sin(\phi) = 0 \Rightarrow \phi = 0$$

$$v = 0,12 \pi \cdot \sin(2\pi t)$$

* ثانياً : أجب عن الأسئلة الآتية :



* 11 : أثبت صحة العلاقة: $v = \omega_0 \sqrt{x_{max}^2 - x^2}$

في الحركة التوافقية البسيطة.

$$E = E_K + E_P$$

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

$$k = \omega_0^2 m$$

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

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

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

* 12 : ما الفرق بين الكتلة معلقة منباعدة ثابتة

معلقة k مثبتة من أحد طرفيها وتربط بطرفه

الأخرى مع صلب كتلة m يمكنه الدوران عن

سطح أفقي وليس مكان الشكل المقارن، عند

الجسم مسافة زمنية t مناسبة وتتركه

$$0 < 10 < 0$$

حركة مستقيمة متساوية

متغيرة بانتظام

الاستقرار

تجزئ بالانحياز

$$0 < 10 < 0$$

حركة مستقيمة متغيرة بانتظام

متساوية الانحياز

$$= \frac{1}{2} k (x_{max}^2 - x^2)$$

$$x = \frac{y_{max}}{2}$$

$$[K = \frac{1}{2} k (y_{max} - (\frac{y_{max}}{2})^2)]$$

$$= \frac{1}{2} k (x_{max} - \frac{x_{max}^2}{4})$$

$$EK = \frac{3}{8} k x_{max}^2$$

المسألة الثانية:

((في جميع المسائل $\omega = 10 \text{ rad/s}$, $\pi = 10$, $k = 12,5$))

$$x = \frac{x_{max}}{\sqrt{2}}$$

$$EK = \frac{1}{2} k (x_{max} - (\frac{x_{max}}{\sqrt{2}})^2)$$

$$= \frac{1}{2} k (x_{max} - \frac{x_{max}^2}{2})$$

$$= \frac{1}{4} k x_{max}^2$$

المسألة الثالثة:

تألف اهتزازة هيبية السجاية من سائلي

سلك الكتلة حلقاته متباعدة ثابت صلابته $k = 10 \text{ N/m}$

ثبت من أحد طرفيه وحمل في زانه الاخر سباً كتلته

m وبعلا السب الزمني للقطار مركباً بالسلاطة

$$x = 0,1 \cos(\pi t + \frac{\pi}{2})$$

حسب حلقه يتألف من سائلي سلك

الكتلة حلقاته متباعدة يمتد بدوره الحاف

سائلي حركة الجسم بعد انفصاله عن سائلي

في كل من الموضعين الاخيرين، ولماذا؟

مركز الاهتزاز، وهو سائلي بالانحياز؟

المطلوب

1- اوجد سب توابية الحركة ودرها في ص

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

$$x_{max} = 0,1 \quad \omega_0 = \pi \text{ rad/s}$$

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

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

2- احب كتلة الجسم m

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

$$x^2 = \frac{10}{m} = 10 \Rightarrow m = 1 \text{ kg}$$

بعد فصل الجسم: القوى المؤثرة \vec{w}

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

$$\vec{w} = m \cdot \vec{a}$$

$$m \cdot \vec{g} = m \cdot \vec{a}$$

$$\vec{a} = \vec{g}$$

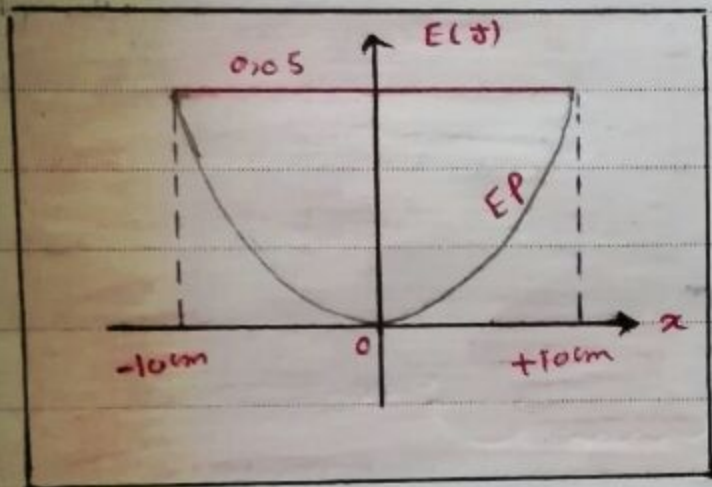
في x_{max} \vec{g} و \vec{w} يتوازن

السؤال الثانية

يوضع الرمح البياني المجاور لتغيرات الطاقة الكامنة المرنة بتغير الموضع للزنبرك توافقية بسيطة مؤلفة من نابض مرنة متصل بالآلة حلقته صلبة ثابت صلابته K صلقت به جسم كتلته $0,4 \text{ kg}$.

المطلوب:

1- استنبغ صيغة ثابت صلابة النابض K .



$$EP = 0,05 \text{ J}, \quad x = 10 \times 10^{-2} \text{ m}$$

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

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

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

2- احس الزمان القاصر للحركة.

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

$$2\pi \sqrt{\frac{0,4}{10}} = 2\pi \sqrt{4 \times 10^{-1} \times 10^{-1}} = 0,4\pi \text{ s}$$

3- احس صيغة السرعة عند المرور في مركز الاهتزاز.

3- احس صيغة السرعة في موضع مطاله $x = 6 \text{ cm}$ والرمح يتحرك بالاتجاه الموجب للرمح.

$$x = 6 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$v = \omega \sqrt{x_{\text{max}}^2 - x^2}$$

$$\pi \sqrt{(0,1)^2 - (6 \times 10^{-2})^2} = \pi \sqrt{10^{-2} - 36 \times 10^{-4}}$$

$$= 0,25 \text{ m.s}^{-1} \quad 8\pi \times 10^{-2}$$

4- احس موضع الرمح ووجهة حركة لحظة

بعد الزمن

$$t = 0, \quad x = ? \quad \omega = \frac{\pi}{2}$$

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

$$x = 0,1 \cos \frac{\pi}{2} = 0$$

الرمح في وضع توازن بعد الحركة

$$t = 0, \quad \omega = \frac{\pi}{2}, \quad v = ?$$

$$v = \omega \cdot x_{\text{max}} \sin(\omega t)$$

$$= \pi (0,1) \sin\left(\frac{\pi}{2}\right)$$

$$= 0,1\pi \text{ m.s}^{-1} < 0$$

الرمح يتحرك بالاتجاه سالب

$$\frac{1 \times 10}{k}$$

$$T_0 = \frac{l}{n} = \frac{8}{10} = 0,8 \text{ s}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} = 8 \times 10^{-1} = 2\pi \sqrt{\frac{1}{k}}$$

$$64 \times 10^{-1} = 4\pi^2 \frac{1}{k} \Rightarrow k = 62,5 \text{ Nm}^{-1}$$

$$x_0 = \frac{1 \times 10}{62,5} = 0,164$$

2+ عند لحظة المرور بالزوايا، المسألة للكرة غير موضحة التوازن، حسب سرعة العنق (الزاوية).

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

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{0,8} = \frac{5}{2} \pi \text{ rad.s}^{-1}$$

$$v_{max} = \frac{5}{2} \pi \times 12 \times 10^{-2} = 0,3 \pi \text{ m.s}^{-1}$$

3+ حسب قيمة السار في مقام $x = 10 \text{ cm}$

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

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

$$= -\left(\frac{5}{2}\pi\right)^2 (10^{-1}) = -6,25 \text{ m.s}^{-2}$$

4+ حسب الطاقة الكامنة المرنة في طرف عملة $E_p = -4 \text{ J}$

و حسب الطاقة الحركية عند تلك اللحظة.

$$E_p = \frac{1}{2} k x^2 = \left(\frac{1}{2}\right) (62,5) (-4 \times 10^{-1})^2$$

$$= 0,5 \text{ J}$$

$$E_k = E - E_p$$

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

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{0,4\pi} = 5 \text{ rad.s}^{-1}$$

$$x = 0$$

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

$$v = 5 \sqrt{(10^{-1})^2 - 0} = 0,5 \text{ m.s}^{-1}$$

السؤال الثالث:

شكل هزازة توافقية بسيطة مد جسم كتلته $m = 1 \text{ kg}$ معلق بطرف نابض مردي ساقولي. عدد اللمحة هلقانة متباعدة متباعدة 10 هزازات في 8 s ، ويرسم في أثناء حركة هلقنة مستقيمة طولها 24 cm .

المطلوب:

1+ استنتج قيمة الاستطالة السكونية لهذا

النابض، ثم حسب قيمتها.

$$m = 1 \text{ kg}, \quad n = 10$$

$$t = 8 \text{ s}, \quad x_{max} = 12 \times 10^{-2} \text{ m}$$

القوى المؤثرة \vec{w} ، \vec{F}_{s_0}

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

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

لا سقاط على \vec{w} فوجه \vec{F}_{s_0} \vec{w} .

$$w - F_{s_0} = 0 \Rightarrow w = F_{s_0}$$

$$w = k x_0$$

$$m \cdot g = k x_0$$

$$x_0 = \frac{m \cdot g}{k}$$

$$\cos \theta = \frac{1}{2}$$

$$\theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

$$t=0 \quad v < 0$$

$$v_0 = -\omega \cdot x_{\max} \sin(\theta)$$

$$\theta = +\frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

$$v = -\omega x_{\max} \left(-\frac{\sqrt{3}}{2}\right) > 0 \quad \text{مرفوض}$$

$$v = -\omega x_{\max} \left(+\frac{\sqrt{3}}{2}\right) < 0 \quad \text{مقبول}$$

$$x = 0,1 \cos\left(2\pi t + \frac{\pi}{3}\right) \text{ m} \quad \text{عند المرور في}$$

موضع التوازن

* 11.2 * عيب نظري المرور الأول، وثالث الكرة في

موضع التوازن $x=0$

$$x=0$$

$$0 = 0,1 \cos\left(2\pi t + \frac{\pi}{3}\right)$$

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

$$2\pi t + \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2} + \pi k$$

$$k=0 \quad 2\pi t + \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2}$$

$$t = \frac{1}{12} \text{ s}$$

$$2\pi + \frac{\pi}{3} = \frac{\pi}{2} + 2\pi$$

$$k=1$$

$$t = \frac{13}{12} \text{ s}$$

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

$$E = \frac{1}{2} (62,5) (12 \times 10^{-2})^2$$

$$= 0,45 \text{ J}$$

$$E_k = 0,45 - 0,05 = 0,4 \text{ J}$$

*

السؤال «التابعة»:

تتميز كرة معدنية كتلتها m بحركة نابض

تأثيري سهل الأمتة حركات متباعدة ثابتة

صلابته $k = 16 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$ بحركة توافقية بسيطة

دورها الخامس 15 وسعة اهتزاز $x_{\max} = 0,1 \text{ m}$

وبفرض مبدأ الزمان لحظة مرور الكرة نقطة

مطالبا $\frac{x_{\max}}{2}$ مع تتحرك بالاعتماد

باب $\left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right)$

* «الظنون»:

* 11.1 : استنبع السام الزمني لحظة انطلاق

من كل الوهم

$$k = 16 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}, \quad x_{\max} = 0,1 \text{ m}, \quad T_0 = 15$$

$$x = \frac{x_{\max}}{2}, \quad t=0, \quad v < 0$$

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

$$x_{\max} = 0,1 \text{ m}$$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{15} = 2\pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

صفر والبرد:

$$x = \frac{x_{\max}}{2}, \quad t=0$$

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

: « 3 *

$$F = 1 - kx$$
$$= 1 - 16 \times 0,1 = 1,6 \text{ N}$$

: « 4 * . احسب كتلة الكرة .

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

$$(2\pi)^2 = \frac{16}{m}$$

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