

- الحركة التوافقية البسيطة . . . . .
- الحركة الجيبية والدوران . . . . .

تربطية

تربطية

القوى المؤثرة:  $\vec{w}, \vec{T}, \vec{M}$  متوجهة لفضل

$$\sum \tau = I \Delta \alpha$$

$$\tau_w + \tau_T + \tau_M = I \Delta \alpha$$

علا  $\vec{w}, \vec{T}$  بلا صياة  
محور الدوران  $\left\{ \begin{array}{l} \tau_w = 0 \\ \tau_T = 0 \end{array} \right.$

$$\tau_M = -k\theta$$

$$0 + 0 - k\theta = I \Delta \alpha$$

$$\alpha = -\frac{k}{I} \theta$$

$$\alpha = (\theta)''''$$

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

وهي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية حلا جيبيا "من الشكل:

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

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

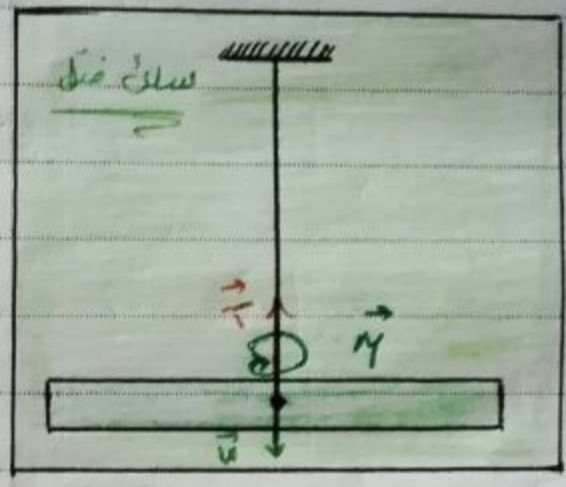
$$\alpha = (\theta)'''' = -\omega_0^2 \theta_{max} \cos(\omega t + \phi)$$

$$(\theta)'''' = -\omega_0^2 \theta$$

بالمساواة بين  $\alpha$  و  $\alpha$ :

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

$$\omega_0 = \frac{k}{I} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I}} > 0$$



$$k \propto \frac{1}{l}$$

تأثير فصل  
تطويل سلك  
طول سلك  
نوع المادة  
 $k = k' \frac{(2r)^4}{l}$

تقل k  
باستخدام سلك رفيع  
طويل من النصف

$$* l' = 3l \Rightarrow k' = \frac{1}{3} k$$

$$* l' = \frac{1}{2} l \Rightarrow k' = 2k$$

**\* تغيير k :**

$$k = k' \frac{(2l)^4}{l} \rightarrow \text{طول اسلاك}$$

أي تغيير في اسلاك  $\Leftarrow$

تغيير  $k \Leftarrow$  تغيير  $T_0$

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

↓  
 $T_0 \propto \sqrt{l}$   
 طول اسلاك

\* نواصير منتد حذره  $T_0$  طول اسلاكه  $l$  جعلنا طول اسلاكه ثلاث اضعاف ما كان عليه :

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

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

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

$$l' = 3l \Rightarrow k' = \frac{k}{3}$$

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

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

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

\*  $k$  و  $I_D$  موجباته إذا  $\omega_0$  موجبة

حركة لنواصير الفتل جيبية حداثية

التابع الزمني للطول الزاوي مسرته كما يلي :

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

**\* الدور الخاص :  $T_0$**

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

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

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

↓  
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{k}}$

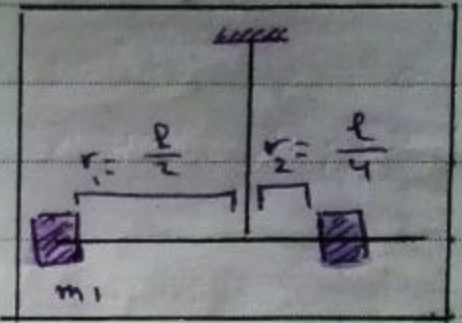
↓  
 $T_0 \propto \frac{1}{\sqrt{k}}$

↓  
 $T_0 \propto \sqrt{I_D}$

ليس للدور علاقة  $\theta_{max}$



$$m_2 = 2m_1$$



**\* المقياسية :**

قلت  $T_0$



زادت  $\omega$



نسبة المقياسية

زاد الدور  $T_0$



قلت  $\omega$



كثرت المقياسية

$$T_0 = 2\pi$$

$$\sqrt{\frac{mr^2 l}{k(2r^2)^4}}$$



$$T_0 = 2\pi$$

$$\sqrt{\frac{I_D}{k}}$$

زادت  $m$  ← زاد  $I_D$  ← زاد  $T_0$

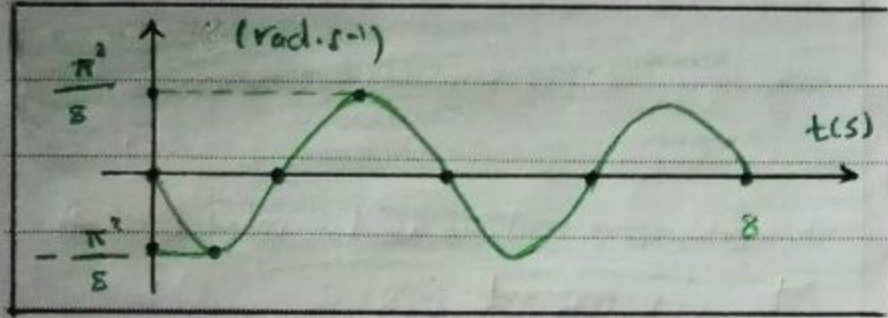
قلت  $\omega$  ← كثرت

- الاهتزازات الجيبية الدورانية • • • • •
- نواس القفل غير المتخاضد • • • • •

"أختبر نفسي"

• "أولئك" : اختر الإجابة الصحيحة :

• (3) : عيّن الرسم البياني والمقادير تغيرات سرعة زاوية لنواس قفل بتغير الزوايا فإيه تابع سرعة زاوية لذي عليه هذا المتغير هو :



•  $\bar{\omega} = \frac{\pi^2}{8} \sin 3\pi t$  11a

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

$\omega_0 \theta_{max} = \frac{\pi^2}{8}$  ,  $\bar{\omega} = -\frac{\pi^2}{8} \sin 2\pi t$  11b

$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$  ,  $\frac{8T_0}{4} = 8$

$\Rightarrow T_0 = 4s$  ,  $\bar{\omega} = +\frac{\pi^2}{8} \sin \frac{\pi}{2} t$  11c

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

$\omega = \omega_0 \theta_{max} \sin(\omega_0 t) = \frac{\pi^2}{8} \sin \frac{\pi}{2} t$  11d

$0 = \omega_0 \theta_{max} \sin(\phi) \Rightarrow \sin(\phi) = 0 \Rightarrow \phi = 0 \text{ rad}$

"ثانياً" : أجب عن الأسئلة التالية :

• (4) : انطلاقاً من موصوفة الطاقة الميكانيكية برهن أن حركة نواس القفل حركة جيبية دورانية .

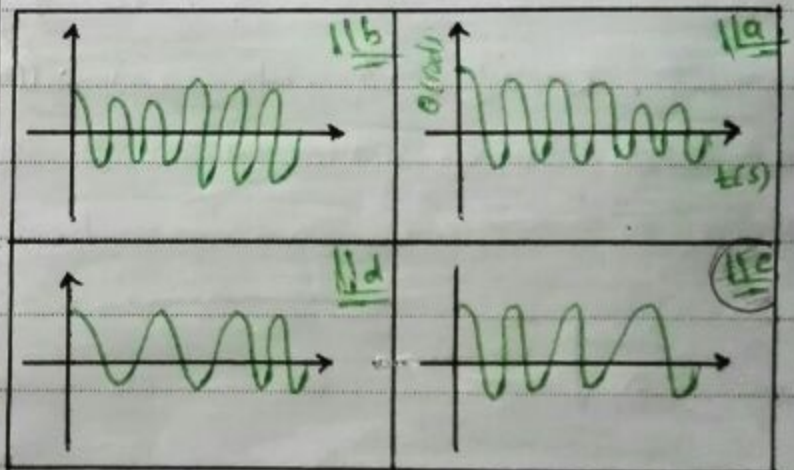
$E = E_K + E_P$

$E = \frac{1}{2} I_A \cdot \omega^2 + \frac{1}{2} k \theta^2$

$0 = \frac{1}{2} I_A \cdot 2\omega \cdot (\dot{\omega}) + \frac{1}{2} k \cdot 2\theta \cdot (\dot{\theta})$

$0 = I_A \omega \dot{\omega} + k \theta \dot{\theta}$

• (1) : يهتز نواس قفل بحد أقصى  $T_0$  في لحظة ما أثناء حركته ابتدائية الكتلته غير محور الدوران بالمقدار نفسه كما هو موضح بالشكل ، فارسم بياني لذي يعبر عنه تغير إبطان مع الزوايا في هذه الحالة هو :



• (2) : ستبينة تعقد في عملها على نواس قفل كما في الشكل مجاور ولتصبح التأخير الجاهل بالوقت فيها قدم بطلاب مقترحاتهم فإيه الاقتراح الصحيح هو :

• 11a : زيادة طول سلك القفل بمقدار ضئيل

• 11b : كتلة القرص مع المحافظة على قطره

• 11c : انقاص طول سلك القفل بمقدار ضئيل

• 11d : زيادة قطر القرص مع المحافظة على كتلته

$$\omega_0 = \frac{k}{I_D}$$

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

$$(\theta)'' = -\omega_0^2 \cdot \theta - k\theta$$

$$-\frac{k'}{I_D} \theta = -\omega_0^2 \cdot \theta$$

في المعاداة بين  $\omega_0$  و  $k$   $\Rightarrow$   $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_D}}$

**\* ثالثاً:** حل المسائل الآتية:

\* في جميع مسائل  $(g = 10 \text{ m.s}^{-2}, \pi^2 = 10, 4\pi = 12.5)$

**\* المسألة الأولى:**

تألف نواير فتل من قرص متجانس كتلته  $m = 2 \text{ kg}$  نصف قطره  $r = 4 \text{ cm}$  صلبه من مركزه إلى سلك فتل ساقولي ثابت فتلة  $k = 16 \times 10^{-3} \text{ m.N.rad}^{-1}$  تدبر القرص في مستو أفقي زاوية  $\theta = +\frac{\pi}{4} \text{ rad}$  عند وضع كوازيته وتركه حرة سرعة ابتدائية في الكفة  $t = 0$   $\theta = \theta_{max}$

**\* المطلوب:**

1) احسب الدور الحاضر للنواير

$$m = 2 \text{ kg}, r = 4 \times 10^{-2} \text{ m}, \theta = \theta_{max}$$

$$k = 16 \times 10^{-3} \text{ m.N.rad}^{-1}, \theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$$

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

$$I_D = \frac{1}{2} m \cdot r^2 = \frac{1}{2} (2) (4 \times 10^{-2})^2$$

$$= 16 \times 10^{-4} \text{ kg.m}^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{16 \times 10^{-4}}{16 \times 10^{-3}}} = 2 \text{ s}$$

2) استنتج المقام الزمني لظلال الزاوي انطلاقاً من شكله العام

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

$$I_D \alpha + k\theta = 0 \Rightarrow I_D \alpha = -k\theta$$

$$\alpha = \frac{-k\theta}{I_D}$$

$$\alpha = (\theta)''$$

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

معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية حلها عيبي

من الشكل:

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

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

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

نعلق ساقين متماثلتين بسلك فتل

فتا طول الأول  $l_1$  وطول الثاني  $l_2$

فإذا علمت أن  $T_{01} = 2 T_{02}$

أوجد علاقة بين طول السلكين

$$l_1, l_2$$

$$T_{01}, T_{02}$$

$$T_{01} = 2 T_{02}$$

$$T_{01} = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{k}}$$

$$k = k' (2r)^2$$

$$T_{01} = 2\pi \sqrt{\frac{I_D \cdot l_1}{k' (2r)^2}} = \text{Const} \sqrt{l_1}$$

$$T_{02} = \text{Const} \sqrt{l_2}$$

$$\frac{T_{01}}{T_{02}} = \frac{\text{cosh} + \sqrt{l_1}}{\text{cosh} + \sqrt{l_2}} = \frac{T_{01}}{T_{02}} \cdot \frac{\sqrt{l_1}}{\sqrt{l_2}}$$

$$\frac{l_1}{l_2} = 4 \Rightarrow l_1 = 4 l_2$$

$$= \frac{1}{2} \times 10^{-2} - \frac{1}{8} \times 10^{-2}$$

$$E_k = \frac{16 \times 3}{8} \times 10^{-2} \text{ J}$$

### \* المسألة الثانية :

ساق مهلّة الأتلة طولها 1، نثبت في ك أن مه طرفها كتلة تقطيع 125g ونسلك المجلة مه فنضعها إلى سلك فقل ساقوي ثابت فقله  $16 \times 10^{-3} \text{ m.N.rad}^{-1}$  لتولف المجلة نواس فقل نزيح بساق مه وضع توازنها في مستو أفقي بزوايه  $\theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$  وقرن دور سرعة التناهي لحظة بدو الزمن فتهتز بكرة هيبية دورانية دورها إلى  $\theta = 2.5 \text{ s}$

### \* المطلوب :

\* 1: استنتج إبان التوضي للمعاد الزاوي انطلاقاً من شكله العام .

$$m = 125 \times 10^{-3} \text{ kg}, \quad k = 16 \times 10^{-3} \text{ m.N.rad}^{-1}$$

$$\theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}, \quad T_0 = 2.5 \text{ s}, \quad \theta = \theta_{\max}$$

$$\theta = \theta_{\max} \cdot \cos(\omega t + \alpha)$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2.5} = \frac{4\pi}{5} \text{ rad.s}^{-1}$$

$$\theta = \theta_{\max}, \quad t = 0 \quad \text{من شروط البدء}$$

$$\theta_{\max} = \theta_{\max} \cdot \cos(\alpha)$$

$$\cos(\alpha) = 1 \Rightarrow \alpha = 0 \text{ rad}$$

$$\theta_{\max} = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$$

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

من شروط البدء :

$$t = 0, \quad \theta = \theta_{\max}$$

$$\theta_{\max} = \theta_{\max} \cos \alpha$$

$$\cos \alpha = 1$$

$$\Rightarrow \alpha = 0 \text{ rad}$$

$$\theta = \frac{\pi}{4} \cdot \cos(\pi t)$$

\* 3: احسب الطاقة الكامنة في وضع

$$\text{عطاله الزاوي } \theta = \frac{\pi}{8} \text{ rad}$$

احسب الطاقة الحركية عندئذ «عزم عطالة

قرص حول محور عمودي على مستويه ومارمه

$$\text{مركزه } I_{O/C} = \frac{1}{2} m r^2$$

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

$$E_p = \frac{1}{2} (16 \times 10^{-3}) \left(\frac{\pi}{8}\right)^2$$

$$= \frac{1}{2} (16 \times 10^{-3}) \left(\frac{10}{64}\right) = \frac{1}{8} \times 10^{-2} \text{ J}$$

$$E = \frac{1}{2} k \theta_{\max}^2 = \frac{1}{2} (16 \times 10^{-3}) \left(\frac{\pi}{4}\right)^2$$

$$= \frac{1}{2} \times 10^{-2} \text{ J}$$

$$E = E_k + E_p$$

$$E_k = E - E_p$$

$$\theta = \frac{\pi}{3} \cdot \cos\left(\frac{4}{5} \pi t\right)$$

\* (12) : احسب قيمة السرعة الزاوية للساق لحظة مرورها لأول بوضع لتوازنها .

$$\cos\left(\frac{4\pi}{5} t\right) = 0$$

$$\frac{4\pi}{5} t = \frac{\pi}{2} + \pi k \quad , k=0$$

$$\frac{4\pi}{5} t = \frac{\pi}{2} \quad t = \frac{5}{8} \text{ s}$$

$$\omega = -\omega_0 \cdot \theta_{\max} \cdot \sin(\omega t + \alpha)$$

$$\omega = -\left(\frac{4\pi}{5}\right) \left(\frac{\pi}{3}\right) \cdot \sin\left(\frac{4\pi}{5}\right) \left(\frac{5}{8}\right)$$

$$\omega = -\frac{8}{3} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

\* (13) : احسب طول الساق .

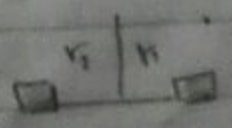
$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_D}}$$

$$\frac{4\pi}{5} = \sqrt{\frac{16 \times 10^{-3}}{I_D}} \quad , I_D = 25 \times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

$$I_D = 2m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2$$

$$25 \times 10^{-4} = 2 \times 125 \times 10^{-3} \times \frac{l^2}{4}$$

$$\Rightarrow l = 0,2 \text{ m}$$



\* المسألة الثانية :

- ساق أفقية متجانسة طولها  $L=ab=40\text{cm}$  معلقة بسلك مثل ساق في مركزه متجهتها .

(14) : ندير الساق في مستوى أفقي بزاوية  $\theta = 60^\circ$

انطلاقاً من وضع توازنها ونتركها وتتركها من سرعة ابتدائية في اللحظة  $t=0$  فتتخذ حركة

جيبية دورانية دورها الحامي  $T_0=1\text{ s}$  فإذا علمت أن عزم عطالة ساق بالنسبة لسلك

$$I_{D1c} = 2 \times 10^{-3} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

\* المطلوب :

\* (11) : استنتج التام الزمني للقطار الزاوي انطلاقاً من شكله التام .

$$\theta = \theta_{\max} = \frac{\pi}{3} \text{ rad} \quad , t=0 \quad , T_0=1\text{ s}$$

$$I_{D1c} = 2 \times 10^{-3} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

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

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

من شرط التوازن  $t=0$  :  $\theta = \theta_{\max}$

$$\theta_{\max} = \theta_{\max} \cdot \cos(\alpha)$$

$$\cos(\alpha) = 1 \Rightarrow \alpha = 0 \text{ rad}$$

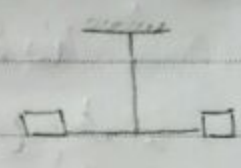
(b) كتبت بالفرضية a, b كتلتيه نقطتيه  $m_1 = m_2 = 75g$

استدع صيغة الدور الحاصر لطريق التمثيل المتوزعة في

اجد صيغة ثابتة نقل بسلك

$$m_1 = m_2 = 75 \times 10^{-3} \text{ kg}$$

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



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

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

صاح

$$I_0' = I_0 + 2 I_D \rightarrow \text{كتلة}$$

$$= 2 \times 10^{-3} + 2 m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2$$

$$= 2 \times 10^{-3} + 2 \times 75 \times 10^{-3} \times \left(\frac{0.4}{2}\right)^2$$

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

$$\frac{T_0}{T_0'} = \sqrt{\frac{2 \times 10^{-3}}{8 \times 10^{-3}}} = \frac{1}{2}$$

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

$$* \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{I_0}}$$

$$2\pi = \sqrt{\frac{k}{2 \times 10^{-3}}}$$

$$\Rightarrow k = 8 \times 10^{-2} \text{ m} \cdot \text{N} \cdot \text{rad}^{-1}$$

$$\theta = \frac{\pi}{3} \cos(2\pi t)$$

\* (2) احس صيغة السرعة الزاوية لساق

طفلة - مرورها الثاني بوضع لتوازن

$$\omega = -\omega_0 \theta \max \sin(\omega_0 t)$$

عند المرور في وضع لتوازن  $\theta = 0$

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

$$\Rightarrow \cos(2\pi t) = 0$$

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

$$k = 1 \Rightarrow 2\pi t = \frac{\pi}{2} + \pi$$

$$\Rightarrow t = \frac{3}{4} \text{ s}$$

$$\omega = - (2\pi) \left(\frac{\pi}{3}\right) \sin\left(2\pi \left(\frac{3}{4}\right)\right)$$

$$= \frac{20}{3} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

\* (3) احس صيغة التسارع الزاوي لساق

عندما تصنع زاوية  $30^\circ$  مع وضع

توازنها  $\theta = -\frac{\pi}{6} \text{ rad}$

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

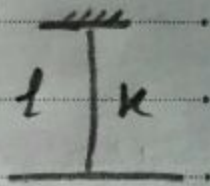
$$\alpha = -\omega_0^2 \theta$$

$$= - (2\pi)^2 \cdot \left(-\frac{\pi}{6}\right) = \frac{20}{3} \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-2}$$

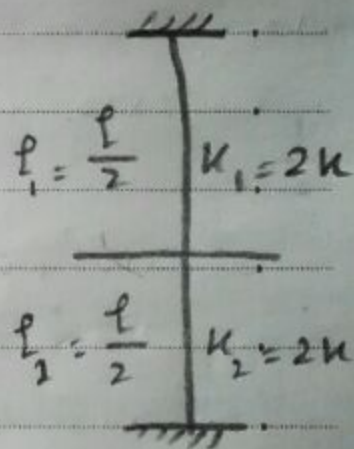
Mice

« ك » : نقسم سلك القبل مستقيم متساويين ،  
 ونعلق بهام بعد ذلك فنصنع سلكاً مستقيماً  
 أصغرهما من الأعلى ، والأخرى من الأسفل  
 ومنه فنصنع ، ونثبت طرف هذا السلك  
 من الأسفل بحيث يكون متوازياً ،  
 استثنى صفة الدور الخاص لهذا  
 السلك « ( دوره و جبره كمثل نظيره ) »  
 افترض  $( [ \pi' = 10 ] )$

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



$$T_0'' = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{k_1 + k_2}}$$



$$= 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{4k}}$$

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

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