

منظر ع. حديث
C.C.

الحركة والتدوير

الوحدة الأولى

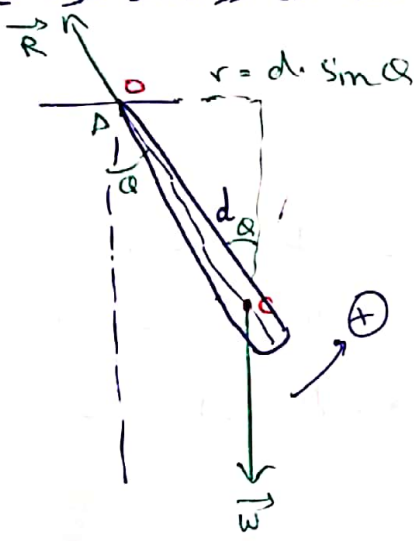
الدروس الثالث: النواحي الثقلي

مركب

بسيط

① النواحي الثقلي المركب

- عرف النواحي الثقلي المركب: هو كل جسم صلب يمتد بتأثير عزم قوة ثقلي حول محور دوران عمودي على مسطوي ولا يمر من مركز عظامته.



الدروس التركيبية للنواحي الثقلي المركب

- ادرس تركيباً النواحي الثقلي المركب وتوصل لمعادلة التفاضلية ثم برهن أن حركة في حالة الساعات الصغيرة جسيمة دورانية واستنتج العلاقة العامة لدوره الخاص في هذه الحالة:
- القول المؤثرة في الجسم أثناء اهتزازه: ثقلي \vec{w} ، رد فعل محور الدوران على الجسم \vec{R}
- لنطبق العلاقة الأساسية في التدوير الدوراني:

$$\sum \vec{M}_A = I_D \cdot \vec{\alpha}$$

$$\left\{ \vec{M}_{\vec{w}/A} + \vec{M}_{\vec{R}/A} = I_D \cdot \vec{\alpha} \right\} \dots \text{A}$$

باضتياً - الحركة الموجبة للدوران (عكس عقارب الساعة) فإن: $\vec{M}_{\vec{R}/A} = 0$ (دأن حامل \vec{R} يمر من محور الدوران)

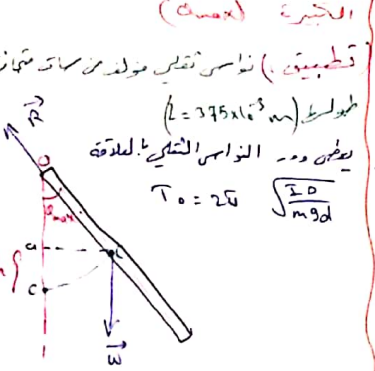
كذلك: $\vec{M}_{\vec{w}/A} = \text{القوة} \times \text{الذراع} = (r \times w)$

لكن: $r = \text{الوتر} \times \sin \alpha$ ، $w = \text{الجورة بعكس عقارب الساعة}$

$$\Rightarrow \vec{M}_{\vec{w}/A} = -OC \cdot \sin \alpha \cdot w = -OC \cdot \sin \alpha \cdot m \cdot g$$



٢٥) صور الظاهر في مجاله السعة الزاوية



حساب I_D عند O حيث $I_D = I_{D/C} + M d^2$

حيث $d = \frac{L}{2}$
 $I_D = \frac{1}{12} M L^2 + M \left(\frac{L}{2}\right)^2 = \frac{1}{12} M L^2 + \frac{1}{4} M L^2$
 $I_D = \frac{1}{3} M L^2$
 $d = OC = \frac{L}{2}$

حيث $\tau_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{Mgd}} = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3} M L^2}{Mg \frac{L}{2}}} = 2\pi \sqrt{\frac{2L}{3g}}$
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 375 \times 10^{-3}}{9.8 \times 0.16}} = 2\pi \sqrt{0.50 \times 10^4}$
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 375 \times 10^{-3}}{9.8}} = 2 \sqrt{0.75} = 1 \text{ (sec)}$

٢٦) صور الظاهر في حالته الصغيرة

استنتاج مع العلم

وحيث أن: $\omega_0 = \sqrt{\frac{mgd}{I_D}}$
 $\Rightarrow \frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{mgd}{I_D}}$
 $\frac{T_0}{2\pi} = \sqrt{\frac{I_D}{mgd}}$
 $\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mgd}}$

العلاقة العامة للمعادلة من النوايس الثقلي المركب في حالة السعات الصغيرة
 ليتم $d = OC$

حيث $d = \frac{\sum m_i r_i^2}{\sum m_i} = \frac{m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2 + \dots}{m_1 + m_2 + \dots}$

٢٧) صور الظاهر في حالته الصغيرة

حيث $T_0 = T_0 \left[1 + \frac{5}{16} \frac{a^2}{L^2} \right]$

$\Rightarrow \vec{\omega}_{1/0} = I_D \cdot \vec{\alpha}$

$-OC \cdot \sin \alpha \cdot (m g) = I_D \cdot \vec{\alpha}$
 نعم؟ $OC = d$

$\Rightarrow -d \cdot \sin \alpha (m g) = I_D \cdot \vec{\alpha}$
 حيث $\vec{\alpha} = (\vec{\omega})'_t = (\vec{Q})''_t$

$\Rightarrow -d \cdot \sin \alpha (m g) = I_D \cdot (\vec{Q})''_t$
 $(\vec{Q})''_t = -\frac{mgd}{I_D} \cdot \sin \alpha$

وهي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية هل شرط ليس جيبياً لأن شرط تكون على $\sin \alpha$ بدلاً من \vec{Q} وبالتالي فإن حركة النوايس الثقلي هي حركة اهتزازية غير توافقية (ليست جيبية) وفي حالة السعات الزاوية الصغيرة $\sin \alpha \approx \alpha \iff (\alpha \leq 0.24 \text{ rad})$

$\Rightarrow (\vec{Q})''_t = -\frac{mgd}{I_D} \cdot \vec{Q}$

وهي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية تقبل حلاً جيبياً من الشكل:
 $\vec{Q} = Q_{max} \cdot \cos(\omega_0 t + \phi)$

برهين لنا استنتاج هذه المعادلة مرتين بالنسبة للزمن t_0 :
 $(\vec{Q})''_t = -\omega_0^2 \cdot \vec{Q}$
 $\omega_0^2 = \frac{mgd}{I_D}$
 $\Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{mgd}{I_D}}$

وهذا هو الحق لأن جميع المقادير موجبة \Rightarrow إذا: حركة النوايس الثقلي من أجل العازل الزاوية الصغيرة هي حركة جيبية دورانية

إذا : حركة التماس البسيط حركة
 بسيطة دورانية من أجل العتامة الصغيرة.

استخدام الدوران
 $\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{L}}$
 $\Rightarrow \frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{g}{L}} \Rightarrow \frac{T_0}{2\pi} = \sqrt{\frac{L}{g}}$

علاقة الدوران
 التماس البسيط من أجل العتامة الصغيرة

سؤال هام

الطلاء العتامة العامة للدور التي من
 التماس التماس المرئي لحالة العتامة الزاوية
 الصغيرة - استنتج العلاقة المدرة للدور التماس
 للتماس البسيط

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{mgl}}$
 $d = l \quad I_D = ml^2$
 $\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{ml^2}{mg \cdot l}} = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$

- ننتج : 1) لا تغلق دور التماس البسيط
 بكامله ولا ينوع مادة كرتة .
 2) التماس الصغيرة العتامة متواقة (لرأيا العتامة)
 3) تينا سه دور التماس البسيط طرأ مع الجزء
 التماسي لطول الخيط (L)
 4) وتسا سه عتامة مع الجزء التماسي لتسا سه
 الجاذبية الزاوية (g)

لتطبيق العلاقة الأخرى نرب التماس البسيط

$\sum \vec{F} = m \cdot \vec{a} \Rightarrow \vec{T} + \vec{P} = m \cdot \vec{a}$
 بالاستعانة على المماسي الموجهة بجهة الزاوية
 الكرة بجهة (زاوية θ)

$-W \cdot \sin \theta + 0 = m \cdot \vec{a}_t$
 $\Rightarrow -m \cdot g \cdot \sin \theta = m \cdot \vec{a}_t$
 $a_t = (\ddot{\theta})_t = \alpha \cdot r$

تسا سه ماسي $r = L$
 $\Rightarrow a_t = \alpha \cdot L \Rightarrow (\ddot{\theta})_t \cdot L$
 $\Rightarrow -m \cdot g \cdot \sin \theta = m \cdot L \cdot (\ddot{\theta})_t$

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

وفي حالة العتامة الصغيرة $\sin \theta \approx \theta$
 $\Rightarrow (\ddot{\theta})_t = -\frac{g}{L} \cdot \theta$

وهي معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية تغلق حلا
 جيبيا من الشكل : $\theta = \theta_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$
 بدليل لواء استنتجنا هذه المعادلة مرتين نجد :
 $(\dot{\theta})_t = -\omega_0^2 \cdot \theta$

بمقارنة (1) مع (2) نجد :
 $\omega_0^2 = \frac{g}{L} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{g}{L}}$
 وهذا تحقق لأن L و g مقداران موجبان

5

صية : (2) هي نصف قطر الأثر
 التي تتحركها النقطة المراد حساب كوتنطك

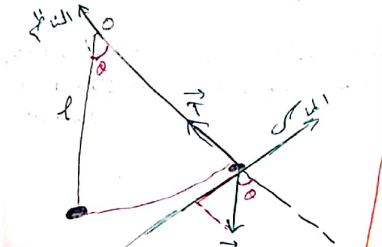
الخطية $v_c = \omega \cdot \frac{L}{2}$
 $\Rightarrow v_c = 2\sqrt{10} \times \frac{375 \times 10^{-3}}{2} = 375 \times 10^{-3} \sqrt{10}$

2) التماس البسيط

تعريفه :
 نظريا : نقطة مادية تتحرك بتأثير ثقلها على
 بعد ثابت (r) من محور دوران ثابت .
 بحسبها : كرة صغيرة كتلتها (m) كتا فتسا النسبية
 كبيرة صلقة خيط صلصلة الكتلة لا يخط طولها (L)
 كبير بالهيئة نصف قطر الكرة .

3) الدراسة التماسية للتماس البسيط

ادرس التماس البسيط فريجيا و بر من أن
 حركة جيبية دورانية من حالة العتامة الزاوية الصغيرة
 ثم استنتج دستور دوره التماس من هذه الحالة .



القوى التي راجعة المؤثرة على الكرة :
 ثقل الكرة P
 توتر الخيط T

4

واصب السرعة الخطية طرأ عتامة العتامة عند
 تطبيق نظرية الطاقة الميكانيكية بينتين :

الموضع الأول : تصنع المساقع الكقول زاوية θ_{max}

الموضع الثاني : عند مرور الكقول بالثقل

$\Delta E_K = E_{K2} - E_{K1} = \sum \vec{W} \cdot \vec{F}$
 $\frac{1}{2} I_0 \omega^2 - 0 = \vec{W} \cdot \vec{R}$

$\vec{W} \cdot \vec{R} = 0$ لأن نقطة ثقل \vec{R} وتسا سه .
 $\vec{W} \cdot \vec{R} = Mgh$

$\Rightarrow \frac{1}{2} I_0 \omega^2 = Mgh$

$\omega = \sqrt{\frac{2Mgh}{I_0}}$

واضح من ذلك أن :
 $h = ac = oc - oa$
 $= oc - oc \cos \theta_{max}$
 $= oc(1 - \cos \theta_{max})$
 $= d(1 - \cos \theta_{max})$

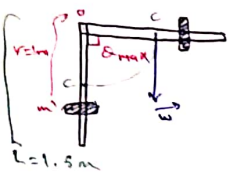
$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2Mgd(1 - \cos \theta_{max})}{I_0}}$

$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2Mgd \cdot \frac{L}{2} (1 - \cos \theta_{max})}{\frac{1}{3} ML^2}}$

$\omega = \sqrt{\frac{3g(1 - \cos \theta_{max})}{L}}$

$\omega = \sqrt{\frac{3 \times 10 (1 - \frac{1}{2})}{375 \times 10^{-3}}} = \sqrt{10} = 2\sqrt{10}$
 Rad/s

$v_c = \omega \cdot r$



حل مسائل الدوران

المألة الأولى (ثقل مركب)

سائق: $M = \frac{1}{2} \text{ kg}$
 $L = 1.5 \text{ m} = \frac{3}{2} \text{ m}$
 $m = \frac{1}{2} \text{ kg}$ ($r = 1 \text{ m}$)
 $T = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{m g d}}$

حيث: $I_D = I_{Dc} + I_{D \text{ كتلة}}$
 $= \frac{1}{12} M L^2 + M d^2 + m r^2$
 $= \frac{1}{12} M L^2 + M (\frac{L}{2})^2 + m r^2 = \frac{1}{12} M L^2 + M r^2$
 $\Rightarrow I_D = \frac{1}{12} (\frac{3}{2})^2 + \frac{1}{2} (1)^2$

$I_D = \frac{1}{12} (\frac{1}{2}) (\frac{3}{2})^2 + \frac{1}{2} = \frac{9}{12 \cdot 8} + \frac{1}{2} = \frac{9}{96} + \frac{1}{2}$
 $I_D = 875 \times 10^{-6} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$
 $d = OC = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{M (\frac{L}{2}) + m (L)}{M + m}$
 $d = 875 \times 10^{-6} \text{ m}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{875 \times 10^{-6}}{1.5 \times 875 \times 10^{-6}}} = 2 \text{ (sec)}$

حيث $\alpha_{\max} = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$
 أصب الطاقة الحركية للنواصير لحظة مروره
 بالثقل، ثم أصب السرعة الخطية
 للكتلة المتصلة (m)

نطبق نظرية الطاقة الحركية بين وضعين:
 الأول: تصنع المسافة d والثقل Q_{\max}
 الثاني: عند مرور الثقل بوضعية التوازن.
 $\Delta E_k = E_{k2} - E_{k1} = \sum \vec{W}_F$ (1-2)
 $E_{k2} - 0 = \vec{W}_D + \vec{W}_P$
 $E_{k2} = m g h + 0$
 حيث: $\vec{W}_D = 0$ لأن نقطة الثقل \vec{R} لا تستقل.
 $h = OC = d$
 $\Rightarrow E_{k2} = m g d = 1 \times 10 \times 875 \times 10^{-6} = 875 \times 10^{-5} \text{ J}$

$E_{k2} = \frac{1}{2} I_D \omega^2$
 $875 \times 10^{-5} = \frac{1}{2} \cdot 875 \times 10^{-6} \cdot \omega^2$
 $\omega = 20 \Rightarrow \omega = 2\sqrt{5} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$
 $v_{\max} = \omega \cdot r \Rightarrow v = 2\sqrt{5} \times 1 = 2\sqrt{5} \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

المسألة الثانية (ثقل بسيط)

$l = 40 \text{ cm} = 4 \times 10^{-2} \text{ m} = 4 \times 10^{-1} \text{ m}$
 $m = 100 \text{ g} = 100 \times 10^{-3} \text{ kg} = 10^{-1} \text{ kg}$
 $\alpha_{\max} = 2 \text{ rad}$
 (تربيع)

حلاصة فترة توتر الخيط في النواصير البسيطة

استنتج العلاقة المحددة لفترة توتر الخيط النواصير البسيطة في نقطة من سائرهما وكيف تصبح عند المد بالثقل.
 التعلق الخارجة المتحركة: ثقل الكرة \vec{W} وتوتر الخيط \vec{T}
 نظير العلاقة الأساسية من الترتيب
 $\sum \vec{F} = m \cdot \vec{a} \Rightarrow \vec{W} + \vec{T} = m \cdot \vec{a}$
 بالاستعمال على محور ينطبق على حامل \vec{T} وبمجردية (المحور النظم (N, K) في A)

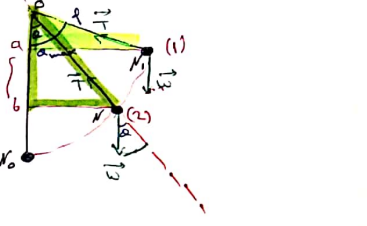
$-W \cos \alpha + T = m \cdot a_c$
 $\Rightarrow T = W \cos \alpha + m \frac{v^2}{r}$
 حيث $r = l$
 $\Rightarrow T = W \cdot \cos \alpha + m \frac{2g l}{l}$

نعوض v بقيمة $v = \sqrt{2gl(1 - \cos \alpha)}$
 $T = m \cdot g \cdot \cos \alpha + m \cdot \frac{2gl(1 - \cos \alpha)}{l}$
 $T = m g (3 \cos \alpha - 2 \cos \alpha_{\max})$
 عند المرور بالثقل $\alpha = 0$
 $\Rightarrow T = m \cdot g (3 - 2 \cos \alpha_{\max})$

$\alpha = 0 \Rightarrow \cos \alpha = 1$
 $\Rightarrow T = m \cdot g (3 - 2 \cos \alpha_{\max})$
 $v = \sqrt{2gl(1 - \cos \alpha)}$

سرعة كرة النواصير البسيطة

استنتج العلاقة المحددة لسرعة كرة النواصير البسيطة في نقطة من سائرهما وكيف تصبح عند المد بالثقل؟



التعلق الخارجة المتحركة:
 ثقل الكرة \vec{W} وتوتر الخيط \vec{T}
 نظير نظرية الطاقة الحركية بين وضعين:
 الأول: يصنع الخيط مع الثقل زاوية α_{\max}
 الثاني: $\alpha = 0$

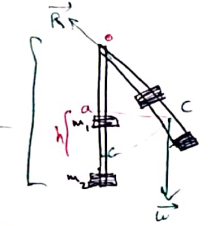
$\Delta E_k = E_{k2} - E_{k1} = \sum \vec{W}_F$ (1-2)
 $E_{k2} - E_{k1} = \vec{W}_D + \vec{W}_P$
 حيث: $\vec{W}_D = 0$ لأن حامل \vec{T} يساعد الانتقال
 الضعيف في كل لحظة.
 $E_{k1} = 0$ لأنه تمك دون سرعة ابتدائية.
 $\Rightarrow E_{k2} = \vec{W}_D \Rightarrow \frac{1}{2} m v^2 = m g h$
 واضح من الشكل:

$h = ab = ob - oa$
 $h = l \cdot \cos \alpha - l \cdot \cos(\alpha_{\max})$
 $h = l (\cos \alpha - \cos \alpha_{\max})$
 $\Rightarrow v = \sqrt{2gl(\cos \alpha - \cos \alpha_{\max})}$
 عند المرور بالثقل $\alpha = 0$

بالإسقاط على المحور الناقص $N_0 n$
 التوازي والموجه بحجة T نجد:
 $-W + T = m \cdot a_c$
 $\Rightarrow -m \cdot g + T = m \frac{v^2}{r}$

حيث $r = l$
 $T = m(g + \frac{v^2}{l})$
 $T = 5 \times 10^{-1} (10 + \frac{4^2}{16 \times 10^{-1}}) = 10 \text{ N}$

المسألة الرابعة (تقارب مركب)
 $L = 1 \text{ m}$, $m_1 = 4 \times 10^{-1} \text{ kg}$
 $m_2 = 2 \times 10^{-1} \text{ kg}$
 اصطدمت نوساناً المبدئية السعة:



$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{m \cdot g}}$

حيث: $I_0 = I_{D_1} + I_{D_2} + I_{D_0}$
 $I_{D_0} = m_1 (\frac{L}{2})^2 + m_2 (L)^2 + I_0$
 $= 4 \times 10^{-1} (\frac{1}{2})^2 + 2 \times 10^{-1} (1)^2 = 3 \times 10^{-1} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$
 $I_{D_0} = m_1 + m_2 + m_3$
 $= 0.4 + 0.2 = 0.6 \text{ kg}$

$\frac{1}{2} m v^2 = m g h$
 $\Rightarrow v = \sqrt{2gh} = \sqrt{2 \times 10 \times 8 \times 10^{-1}} = 4 \frac{\text{m}}{\text{s}}$
 استنتج قيمة الزاوية θ_{max} ثم اصعب قيمتها.
 واضع منه الشكلين:

$h = \alpha N_0 = \alpha N_0 - \alpha \alpha = l - l \cos \theta_{\text{max}}$
 $= l(1 - \cos \theta_{\text{max}})$
 $\Rightarrow 8 \times 10^{-1} = 16 \times 10^{-1} (1 - \cos \theta_{\text{max}})$
 $\frac{1}{2} = 1 - \cos \theta_{\text{max}}$
 $\Rightarrow \cos \theta_{\text{max}} = \frac{1}{2} \Rightarrow \theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$
 اصعب دور هذا النواسين:

للحبات الزاوية الصغيرة:
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{16 \times 10^{-1}}{10}} = 2\pi \times 4 \times 10^{-1}$
 ولذا: $\theta_{\text{max}} > 0.24 \text{ rad}$

$\Rightarrow T'_0 = T_0 (1 + \frac{\theta_{\text{max}}^2}{16})$
 $\Rightarrow T'_0 = 2.5 (1 + (\frac{\pi}{3})^2)$
 $T'_0 = 2.84 \text{ (sec)}$

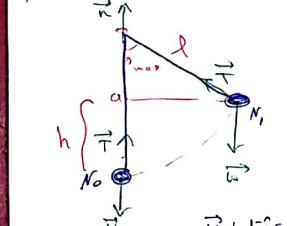
استنتج بالرمز العلاقة المبردة لثقة قوة توتر حبلية:
 الحبلية عند المرور بالشا قول ثم اصعب قيمتها.
 القول الخارجة المبردة على الحركة:
 تقارب \vec{w} وتوتر الحبلية \vec{T}

لنطبق العلاقة الأسطوية في التحريك:
 $\sum \vec{F} = m \cdot \vec{a}$
 $\vec{w} + \vec{T} = m \cdot \vec{a}$



$-W + T = m \cdot a_c \Rightarrow -W + T = m \frac{v^2}{r}$
 حيث $r = l$
 $T = m(g + \frac{v^2}{l})$
 $T = 10^{-1} (10 + \frac{2^2}{4 \times 10^{-1}})$
 $T = 10^{-1} (10 + 10) = 20 \cdot 10^{-1} = 2 \text{ N}$

المسألة الثالثة (تقارب بسيط)
 $m = \frac{1}{2} \text{ kg}$, $L = 16 \times 10^{-1} \text{ m}$
 $h = 0.8 \text{ m} = 8 \times 10^{-1} \text{ m}$
 استنتج بالرمز العلاقة المبردة لسرعة الكرة عند مرورها بالشا قول ثم اصعب قيمتها ثم انقلها الى المحور.



نضع الكرة لقوة تقارب \vec{w} وتوتر الحبلية \vec{T}
 لنطبق تطبيق الطاقة المبردة بين وضعين:
 الأول: يصنع الحبلية مع الشا قول زاوية θ_{max}
 الثاني: عند مرور النواسين بوضع الشا قول.

$\Delta E_K = E_{K_2} - E_{K_1} = \sum \vec{w} \cdot \vec{F} (1 \rightarrow 2)$
 $\Rightarrow \frac{1}{2} m v^2 - 0 = \vec{w} \cdot \vec{w} + \vec{w} \cdot \vec{T}$
 حيث: $\vec{w} \cdot \vec{T} = 0$ لأن \vec{T} يصادف انتقال السرعة في كل لحظة.

نطبق نظرية الطاقة المبردة بين وضعين:
 الأول: يصنع الحبلية مع الشا قول زاوية θ_{max}
 الثاني: عند المرور بالشا قول.

$\Delta E_K = E_{K_2} - E_{K_1} = \sum \vec{w} \cdot \vec{F} (1 \rightarrow 2)$
 $\Rightarrow \frac{1}{2} m v^2 - 0 = \vec{w} \cdot \vec{w} + \vec{w} \cdot \vec{T}$
 يمكن: $\vec{w} \cdot \vec{T} = 0$ لأن \vec{T} يصادف الانتقال في كل لحظة:
 $\frac{1}{2} m v^2 = m g h \Rightarrow v^2 = 2 g h$

واضع منه الشكل:
 $h = \alpha N_0 = \alpha N_0 - \alpha \alpha = l - l \cos \theta_{\text{max}}$
 $= l(1 - \cos \theta_{\text{max}})$
 $\Rightarrow v^2 = 2 g l (1 - \cos \theta_{\text{max}})$
 $\Rightarrow (2)^2 = 2 \times 10 \times 16 \times 10^{-1} (1 - \cos \theta_{\text{max}})$
 $1 - \cos \theta_{\text{max}} = \frac{4}{2 \times 16 \times 10 \times 10^{-1}} = \frac{1}{4}$
 $\cos \theta_{\text{max}} = 1 - \frac{1}{4} = \frac{3}{4} \Rightarrow \theta_{\text{max}} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

استنتج بالرمز علاقة توتر الحبلية النواسين لثقة مروره بالشا قول ثم اصعب قيمتها.
 القول المبردة على الحركة النواسين، تقارب \vec{w} وتوتر الحبلية \vec{T}
 لنطبق العلاقة الأسطوية في التحريك:
 $\sum \vec{F} = m \cdot \vec{a}$
 $\vec{w} + \vec{T} = m \cdot \vec{a}$
 بالإسقاط على المحور الناقص $N_0 n$ الموجه بحجة T نجد:



$$I_D = I_1 + I_2 = m \left[\frac{L^2}{16} + 9 \frac{L^2}{16} \right]$$

$$= m \times 10 \frac{L^2}{16} = m \cdot \frac{5L^2}{8} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

$$m = m_1 + m_2 + m_3 = m_1 + m_2 + 2m_3 = 2m \text{ kg}$$

$$d = oc = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{m_1 \left(\frac{L}{4}\right) + m_2 \left(\frac{3L}{4}\right)}{m_1 + m_2}$$

$$d = \frac{m_1 \cdot \frac{L}{4}}{2m_1} = \frac{1}{4} L$$

$$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m \cdot \frac{5L^2}{8}}{2m \cdot g}}$$

$$\Rightarrow L = \frac{T_0^2 \cdot g}{5\pi^2} = \frac{(2.5)^2 \cdot (10)}{5 \times \pi^2} = 1.25 \text{ m}$$

$$\omega_{\max} = \omega_0 \cdot \theta_{\max} = \frac{2\pi}{T_0} \cdot \theta_{\max}$$

$$= \frac{2\pi}{2.5} \cdot \frac{1}{4} = 4 \times 10^{-1} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

المسألة الأولى (ثقل مركب)

$\theta = \frac{1}{2\pi} \text{ rad}$

$T_0 = 2.5 \text{ (sec)}$

استنتج التابع الزمني للحل الزاوي للحركة هذا التوازي انطلاقاً من شكله العام:

بما أن $\theta_{\max} = \frac{1}{4} < 0.24 \text{ rad}$

فالحركة الاهتزازية للنظام التقاربية هي هذه الحالة جيبية دورانية التابع الزمني للحل الزاوي

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

فيما أن: $\omega = \omega_{\max} \Rightarrow \omega = \frac{1}{2\pi} \text{ rad}$

كذلك: $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2.5} = 0.8\pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

حساب ϕ (تجنب من شروط البدء بما أن $\theta = \theta_{\max}$ عند $t=0$ حيث:

$\theta_{\max} = \theta_{\max} \cos(\phi)$

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

ويصبح التابع $\theta = \frac{1}{4} \cos(0.8\pi t + 0)$

استنتج الزمن العلاقة المبررة لطول الساق ثم اصحاب قيمته:

حيث $I_D = I_{D1} + I_{D2} + I_{D3}$

مسألة الكتلة $= m \left(\frac{L}{4}\right)^2 + m \left(\frac{3L}{4}\right)^2 + 0$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{m g d}}$

لنفرض أن في احد هذه الوضعات انفصلت الكتلة العلوية عن الساق - استنتج البعد المماس الى مركز الكتلة في حالة المسعات الزاوية الصغيرة:

بعد انفصال الكتلة العلوية يصبح التوازن تلقائياً فينكسر التوازي وتصبح m_1 كت بعد تحركه محدد الدوران ويصبح التوازن مستقر.

طلبت الساق مسطرة الكتلة لذلك يتشكل لدينا توازن بسيطاً طولها $(L = \frac{L}{4})$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{9.8}} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{4 \cdot 9.8}}$

$T_0 = \pi \sqrt{\frac{L}{9.8}} = \pi \sqrt{\frac{1.25}{10}} = 0.5 \sqrt{5} \text{ (sec)}$

(ب) استنتج قيمة θ_{\max}

نطبق طريقة الطاقة المبركة بين θ_{\max} و $\theta = 0$

الزوايا θ_{\max} و $\theta = 0$ تكونان موازيتين

الزوايا θ_{\max} و $\theta = 0$ تكونان موازيتين

الزوايا θ_{\max} و $\theta = 0$ تكونان موازيتين

$\Delta E_K = E_{K2} - E_{K1} = \sum \vec{F} \cdot \vec{d} \quad (1 \rightarrow 2)$

$\Rightarrow \frac{1}{2} I_D \omega^2 - 0 = \vec{W}_R + \vec{W}_G$

$\Rightarrow \frac{1}{2} I_D \omega^2 = m g h$

حيث: $h = 0$ لأن نقطة تأثير \vec{R} لا تتحرك

$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2m g h}{I_D}}$

دوافع من الشكل:

$h = ac = oc - oa = oc - oc \cos \theta_{\max}$

$h = d(1 - \cos \theta_{\max})$

$\omega = \sqrt{\frac{2m g d(1 - \cos \theta_{\max})}{I_D}}$

وحيث أن: $v_c = \omega \cdot d$

$\Rightarrow \omega = \frac{v_c}{d} \Rightarrow \omega = \frac{\frac{4\pi}{3\sqrt{3}}}{\frac{L}{3}} = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

$\Rightarrow \frac{2\pi}{\sqrt{3}} = \sqrt{\frac{2 \times 10^{-1} \times 10 \times \frac{L}{3} (1 - \cos \theta_{\max})}{3 \times 10^{-1}}}$

نربع $\frac{4\pi^2}{3} = \frac{2(1 - \cos \theta_{\max})}{3 \times 10^{-1}}$

$\Rightarrow 1 - \cos \theta_{\max} = \frac{1}{2}$

$\cos \theta_{\max} = 1 - \frac{1}{2} = \frac{1}{2}$

$\theta_{\max} = 60^\circ = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$

حيث $v_{m2} = \omega \cdot L$

$\frac{v_c}{m_2} = \frac{v_c}{L}$

$v_{m2} = \frac{v_c \cdot L}{d} = v_c \cdot \frac{L}{d}$

$v_{m2} = \frac{4\pi}{3\sqrt{3}} \cdot \frac{1}{\frac{L}{3}} = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

$d = oc = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2}$

$= \frac{m_1 \left(\frac{L}{4}\right) + m_2 \left(\frac{3L}{4}\right)}{m_1 + m_2}$

$\Rightarrow d = oc = \frac{4 \times 10^{-1} \times \frac{L}{4} + 2 \times 10^{-1} \times \frac{3L}{4}}{4 \times 10^{-1} + 2 \times 10^{-1}}$

$d = \frac{2}{3} m$

$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3 \times 10^{-1}}{2 \times 10^{-1} \times 9.8 \times \frac{2}{3}}}$

$= 2 \times \frac{1}{2} \sqrt{3} = \sqrt{3} \text{ (sec)}$

$\theta_{\max} > 0.24 \text{ rad}$

اصحاب السرعة الخطية لكتلة السفلية m_2

$v_c = \omega \cdot r$

$r = oc = d$

$\Rightarrow v_c = \omega \cdot d$

$v_{m2} = \omega \cdot r_2$

$r_2 = L$

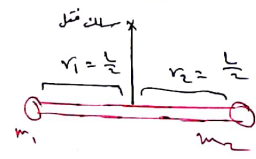
$\Rightarrow v_{m2} = \omega \cdot L$

نسبة θ على θ

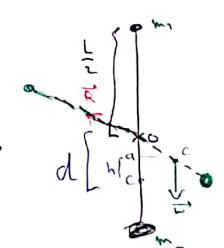
$\frac{v_c}{r_2} = \frac{d}{L}$

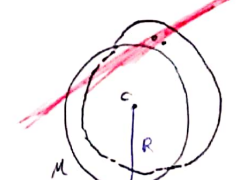
$v_{m2} = \frac{v_c \cdot L}{d} = v_c \cdot \frac{L}{d}$

$v_{m2} = \frac{4\pi}{3\sqrt{3}} \cdot \frac{1}{\frac{L}{3}} = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

$\frac{1}{2} I_D \cdot \omega^2 - 0 = \vec{\omega} \cdot \vec{L}_R$
 $\frac{1}{2} I_D \omega^2 = mgh$
 لأن نقطة تأثير \vec{R} لا تتحرك
 $\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2mgh}{I_D}}$
 وضع من أجل الحل أن:
 $k = \alpha C = \alpha C - \alpha a$
 $= \alpha C - \alpha C \cos \alpha_{max}$
 $\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2mgh(1 - \cos \alpha_{max})}{I_D}}$
 $\omega = \sqrt{\frac{2 \times 8 \times 10 \times 10 \times \frac{1}{2} (1 - \frac{1}{2})}{2 \times 10^2}}$
 $\omega = \sqrt{10} \text{ rad.s}^{-1}$
 أ) السرعة الخطية لمركز عظمة بحجم التوازي
 لحظة العزم \vec{L}_R حول مركز العظمة
 $v_C = \omega \cdot r$
 $r = \alpha C = d$
 $\Rightarrow v_C = \sqrt{10} \times \frac{1}{4} \Rightarrow v_C = \frac{\sqrt{10}}{4} \text{ m.s}^{-1}$
 $m_1 = 0,2 \text{ kg}$ / $T_0 = 2\pi \text{ s}$
 $K = ?$
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{K}}$
 $I_D = I_{D_1} + I_{D_2} + I_{D_3}$


$d = \frac{-0,1 + 0,3}{0,8}$
 $d = \frac{1}{4} \text{ m}$
 $\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0,2}{0,8 \times 10 \times \frac{1}{4}}} = 2 \text{ (Sec)}$
 أ) حسب طول التوازي البسيط الموقت لربط الواسل
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{K}}$
 ب) يوافق أي يارب بالعرف
 $z = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{g}} \Rightarrow 4 = 4\pi^2 \cdot \frac{I_D}{g}$
 $I_D = \frac{4 \cdot g}{4\pi^2} = \frac{10}{10\pi^2} = k \times 10^{-1}$
 $= 1 \frac{\text{kg} \cdot \text{m}^2}{\text{s}^2}$
 ج) أ) عدد التوازي لربط الواسل بستة زاوية
 $\alpha_{max} = 0,4 \text{ rad}$
 $T_0' = T_0 (1 + \frac{\alpha_{max}^2}{16})$
 $\Rightarrow T_0' = 2 (1 + \frac{(0,4)^2}{16})$
 $T_0' = 2 (1 + 0,01)$
 $T_0' = 2,02 \text{ (Sec)}$
 $\alpha_{max} = 60^\circ$
 د) أ) استيعب بالرمز علاقة السرعة الزاوية
 ب) لحظة التوازي لحظة مرورها بشا متحرك
 محور التعليل ثم حسب قيمتها عند ثباتها
 لتطبيق الطريقة الطاقة التي يكون بين وضعين
 الأول في وضعه في الثاني مع التوازي لربط الواسل
 الثاني في وضعه الثاني. موضع الشا متحرك
 $\Delta EK = EK_2 - EK_1 = \sum \vec{W}_P$ (لأنه)

$I = \frac{1}{4} \text{ m}$
 المائلة المماسية (عامة) تقدير (ربط + بسيط)
 $L = 1 \text{ m}$ / $m_1 = 0,2 \text{ kg}$
 $m_2 = 0,6 \text{ kg}$
 أ) حسب دور التوازي في حالة الساعات الصغيرة:

 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{Mgd}}$
 $I_D = I_{D_1} + I_{D_2} + I_{D_3}$
 ب) $I_D = m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2 + 0$
 $= m_1 (\frac{1}{2})^2 + m_2 (\frac{1}{2})^2 = (\frac{1}{2})^2 (m_1 + m_2)$
 $I_D = (\frac{1}{2})^2 (0,2 + 0,6)$
 $I_D = 0,2 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$
 ج) $I_D = m_1 + m_2 + \frac{m}{d}$
 $m = 0,8 \text{ kg}$
 $d = \alpha C = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i}$
 $d = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2} = \frac{m_1 (-\frac{1}{2}) + m_2 (\frac{1}{2})}{m_1 + m_2}$
 $d = \frac{0,2 (-\frac{1}{2}) + 0,6 (\frac{1}{2})}{0,2 + 0,6}$

أ) حل المائل العمامة
 المائلة العمامة (عامة) تقدير (ربط)
 $R = 12,5 \text{ cm} = 12,5 \times 10^{-2} \text{ m}$
 $M = 5 \times 10^{-2} \text{ kg}$
 أ) حسب دور التوازي في حالة الساعات الصغيرة:

 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{Mgd}}$
 $I_D = MR^2 + M \cdot d^2$
 $I_D = MR^2 + MR^2 = 2MR^2$
 $m = M$ / $d = \alpha C = R$
 $\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2MR^2}{MgR}}$
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2R}{g}}$
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2 \times 12,5 \times 10^{-2}}{10}}$
 $T_0 = 1 \text{ (Sec)}$
 ب) حسب طول التوازي البسيط الموقت لربط الواسل
 $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{K}}$
 ج) يوافق أي يارب بالعرف
 $l = 2\pi \sqrt{\frac{I_D}{g}}$

$l_0 = 20(1 - \cos \alpha_{max})$
 $\Rightarrow \frac{1}{2} = 1 - \cos \alpha_{max}$
 $\cos \alpha_{max} = \frac{1}{2}$
 $\alpha_{max} = \frac{\pi}{3} \text{ rad} = 60^\circ$

التمرين الرابع

المسألة الخامسة

- ادرس ترميزاً للنواصر الثقلي المركب وتوصل لمعادلة التناظرية كما تم، اشرح أن حركة (في حالة السات الزاوية الصغيرة) جميعاً دورانية، واستنتج من هذه الحالة العلاقة العامة لمدوره ان ω

- اشرح النواصر الثقلي البسيط، واستنتج العلاقة المبررة لمدوره الخاص انطلاقاً من العلاقة العامة للدرجات حرلتوا سر تقلي مركب (في حالة السات الزاوية الصغيرة) وماذا استنتج من هذه العلاقة

مسائل المدرس الرابعة: 1 - 2 - 5

المسائل العامة: 5 - 6

$v_m = \omega \cdot r$
 حيث: r : نصف قطر الدائرة التي تدور حولها
 $r = \text{نصف قطر القرص} = m$

$\frac{2\pi}{3} = \omega \cdot \frac{2}{3} \Rightarrow \omega = \pi = \sqrt{10} \text{ rad} \cdot s^{-1}$

- لتطبق نظرية الطاقة المبركة بين موضعين:
 الأول: α_{max} الثاني: وضع الشاقول.

$\Delta EK = EK_2 - EK_1 = \sum \vec{W} \quad (1 \text{ و } 2)$

$\Rightarrow \frac{1}{2} I_0 \omega^2 - 0 = \vec{W} + \vec{W}$

$\Rightarrow \frac{1}{2} I_0 \omega^2 = mg h$

$2m = (2m) \cdot m = 2m$

$\omega = \sqrt{\frac{2 \cdot (2m) \cdot g h}{I_0}}$

$h = ac = oc - oa = oc - oc \cos \alpha_{max}$

$= d \cdot (1 - \cos \alpha_{max})$

$h = \frac{r}{2} (1 - \cos \alpha_{max})$

$\omega = \sqrt{\frac{2mg \cdot \frac{r}{2} (1 - \cos \alpha_{max})}{\frac{3}{2} m r^2}}$

$\omega = \sqrt{\frac{4g(1 - \cos \alpha_{max})}{3r}}$

$\pi = \sqrt{\frac{4 \times 10 (1 - \cos \alpha_{max})}{3 \times \frac{2}{3}}}$

10

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3 \times \frac{2}{3}}{2 \times 10}}$

$T_0 = 2 \text{ (sec)}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{1}{g}}$

$2 = 2\pi \sqrt{\frac{l}{10}} \Rightarrow l = 1 \text{ m}$

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

$I_0 = I_0 + I_0' = \frac{1}{2} m r^2 + m r^2 = \frac{3}{2} m r^2$

بما أن كتلة القرص (m) تعتبر متغيرة فهو مركزه دوران $m = m$ لذلك $m = m$ لذلك $m = m$ يقع في منتصف نصف قطر القرص السفلي (منتصف ob) وبالتالي $oc = \frac{r}{2}$ وكذلك $m = m = m + m' = 2m$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} m r^2}{2m \cdot g \cdot \frac{r}{2}}}$

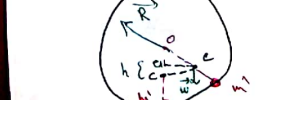
$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3 \times \frac{2}{3}}{2 \times 10}}$

$T_0 = 2 \text{ (sec)}$

$T_0 = 2 \text{ (sec)}$

$T_0 = 2 \text{ (sec)}$



$I_0 = m_1 (\frac{1}{2})^2 + m_2 (\frac{1}{2})^2 + 0$
 السات حركة السات
 $= 2m_1 (\frac{1}{2})^2 = m_1 \frac{1}{2} = 0,2 \frac{(1)^2}{2} = 0,1 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$

$2\pi = 2\pi \sqrt{\frac{0,1}{k}} \Rightarrow \sqrt{\frac{0,1}{k}} = 1$

$\frac{0,1}{k} = 1$

$k = 0,1 \text{ m} \cdot \text{N} \cdot \text{rad}^{-1}$

- اشرح قيمة التناوب الزاوي للنواصر القليلة المبردة بواسطة $\alpha = 0,5 \text{ rad}$

$\vec{\alpha} = (\vec{\omega})' = (\vec{\omega})' = -\omega_0^2 \cdot \vec{e}$

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

$\Rightarrow \vec{\alpha} = -0,5 (1)^2$

$\vec{\alpha} = -0,5 \text{ rad} \cdot s^{-2}$

المسألة السادسة (عامة) (تقارب مركب)

$r = \frac{2}{3} m \cdot 6$

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

$I_0 = I_0/c + m d^2 \Rightarrow I_0 = \frac{1}{2} m r^2 + m r^2$

$I_0 = \frac{3}{2} m r^2$

$d = oc = r$

$\Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{3}{2} m r^2}{m g r}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3r}{2g}}$

14