

② $E_p = \frac{1}{2} K x^2$, $E_k = \frac{1}{2} m v^2$ ②

♦ سلم زفير اختيار النوس لمرن ...

$x = X_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$ $v = -\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$

السؤال الأول 50 نقطة

⑤ $E_{tot} = \frac{1}{2} K (X_{max} \cos(\omega_0 t + \phi))^2 + \frac{1}{2} m (-X_{max} \omega_0 \sin(\omega_0 t + \phi))^2$

نوعون

10 (C) أو

$v = -0.08\pi \sin(\frac{\pi}{2}t)$ أو

$(-X_{max} \omega_0 \sin(\omega_0 t + \phi))$ 10 (a) أو

زيادة كتلة الجسم

$= \frac{1}{2} K X_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi) + \frac{1}{2} m \omega_0^2 X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$ 10 (C) أو

$T_0 = T_0$ ③

② $K = m \omega_0^2$ 10 (a) أو

$F = -Kx$ ④

② $= \frac{1}{2} K X_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \phi) + \frac{1}{2} K X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \phi)$ 10 (b) أو

$\omega_0' = \frac{\omega_0}{2}$ ⑤

$= \frac{1}{2} K X_{max}^2 (\cos^2(\omega_0 t + \phi) + \sin^2(\omega_0 t + \phi))$ 30 نقطة

السؤال الثاني: ① $(x)'' = -\frac{K}{m} x$

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

وهي معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية تقبل ①
حلاً عاماً من الشكل:

ب) كثرة المحاور بوجه التوازن

③ $x = X_{max} \cos(\omega_0 t + \phi)$

⑤ $x=0 \Rightarrow E_p=0 \Rightarrow E_{tot}=E_k$

زئيف مرتين:

④ $v = (x)'_t = -\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \phi)$

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

④ $= -\omega_0^2 x$ ②

العلاقة بين ① و ②:

⑤ $\omega_0^2 = \frac{K}{m} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}} > 0$

لأن K و m مقدار موجبة حتماً.

⇐ حركة النوس لمرن هي حركة اهتزازية استوائية

85 نقطة

السؤال الثالث: ⑤ $E_{tot} = E_p + E_k$ ⑤

السؤال الرابع: في حالة السكون:

① القوى الخارجية المؤثرة: $\vec{W}$ بقوة نقل الجسم

① $\vec{F}_{S_0}$ أو قوة توتر الرباط

ب) تطبيق العلاقة الأساسية في التحريك الاستوائي:

⑤ $\sum \vec{F} = m \vec{a}$

$\vec{W} + \vec{F}_{S_0} = \vec{0}$

بالاستقام على محور الرافعة حول نقطة الاستقلال: ①

③ $W - F_{S_0} = 0 \Rightarrow W = F_{S_0}$

②

$$(3) U = -\frac{\pi}{2} \times 8 \times 10^{-2} \sin\left(\frac{\pi}{3}\right) < 0$$

$$(3) U = -\frac{\pi}{2} \times 8 \times 10^{-2} \sin\left(-\frac{\pi}{3}\right) > 0$$

$$(6) \Rightarrow x = 8 \times 10^{-2} \cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3}\right)$$

الطلب (2): كثافة الجور الأول والثالث:

$$(1) x=0 \Rightarrow 0 = 8 \times 10^{-2} \cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{\pi}{3}\right)$$

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

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

$$\frac{1}{2}t + \frac{1}{3} = \frac{1}{2} + k \Rightarrow t = \frac{1+6k}{3}$$

$$(1) k=0 \Rightarrow t_1 = \frac{1}{3} s$$

$$(1) k=2 \Rightarrow t_3 = \frac{13}{3} s$$

الطلب (3): عفي في الوضين المتطرفين

$$x = \pm X_{\max}$$

مزعومة: في مركز التوازن أو $x=0$

$$(3) \sum F = ma \Rightarrow F_{\max} = ma_{\max}$$

$$(2) a_{\max} = \omega_0^2 X_{\max}$$

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

$$(1) = 0.2 m.s^{-2}$$

$$(2) F_{\max} = 0.5 \times 0.2 = 0.1 N$$

(1)

حالة الحركة:

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

$$(6) \vec{W} + \vec{F}_s = m\vec{a}$$

بالإسقاط على محور سافوك
قوة كوال أسفل:

$$(3) W - F_s = ma$$

ولكن لسر الجسم المتناقص بقوة

تسمى قوة شد الجسم المتناقص

$$(3) F_s = F_s = k(x_0 + x)$$

نعون:

$$(3) kx_0 - k(x_0 + x) = ma$$

$$(2) kx_0 - kx_0 - kx = ma$$

$$-kx = ma$$

$$(3) \Rightarrow F = -kx$$

الحسالة الأولى: الطلب (1)

$$(5) x = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$(3) X_{\max} = 8 \times 10^{-2} m, \omega_0 = \frac{2\pi}{10} = \frac{2\pi}{4}$$

$$(2) = \frac{\pi}{2} rad.s^{-1}$$

$$(2) (t=0, x = \frac{X_{\max}}{2})$$

$$(3) \frac{X_{\max}}{2} = X_{\max} \cos \phi$$

$$(2) \frac{8 \times 10^{-2}}{2} = 8 \times 10^{-2} \cos \phi \Rightarrow \cos \phi = \frac{1}{2}$$

$$(1) \phi = \frac{\pi}{3} rad \text{ أو } \frac{5\pi}{3} rad$$

نأخذ التي تجعل السرعة سالبة:

$$(3) U = -\omega_0 X_{\max} \sin(\phi)$$

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

$$= \frac{1}{2} (250) (4 \times 10^{-2})^2$$

$$= 0.8 \text{ J}$$

$$E_k = E_{\text{tot}} - E_p$$

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

$$= \frac{1}{2} (250) (6 \times 10^{-2})^2$$

$$= 45 \times 10^{-2} \text{ J}$$

$$\Rightarrow E_k = 45 \times 10^{-2} - 80 \times 10^{-2}$$

$$= 25 \times 10^{-2} \text{ J}$$

المسألة الأولى: $\omega = 10 \text{ rad.s}^{-1}$

$$\omega = \sqrt{\frac{K}{m}} = \sqrt{\frac{10}{0.1}} = \sqrt{100} = 10 \text{ rad.s}^{-1}$$

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

$$x_{\text{max}} = ?$$

$$v_{\text{max}} = \omega \cdot x_{\text{max}}$$

$$x_{\text{max}} = \frac{v_{\text{max}}}{\omega} = \frac{3}{10} = 0.3 \text{ m}$$

$$\omega = 10 \text{ rad.s}^{-1}$$

$$(t=0, x=0)$$

$$0 = 0.3 \cos(\phi)$$

$$\cos \phi = 0$$

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

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

$$K = \omega^2 \cdot m$$

$$= \left(\frac{\pi}{2}\right)^2 (0.5) = \frac{5}{4} \text{ N.m}^{-1}$$

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

$$l = 2\pi \sqrt{\frac{m}{\frac{5}{4}}}$$

$$\Rightarrow m = \frac{1}{32} \text{ kg}$$

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

$$x_{\text{max}} = \frac{d}{2} = \frac{12 \times 10^{-2}}{2} = 6 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{0.4} = 5\pi \text{ rad.s}^{-1}$$

$$(t=0, x = x_{\text{max}})$$

$$x_{\text{max}} = x_{\text{max}} \cos \phi$$

$$6 \times 10^{-2} = 6 \times 10^{-2} \cos \phi$$

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

$$x = 6 \times 10^{-2} \cos(5\pi t)$$

$$K = \omega^2 \cdot m$$

$$= (5\pi)^2 \cdot 1 = 250 \text{ N.m}^{-1}$$

$$W = F_{s_0}$$

$$mg = K x_0$$

$$x_0 = \frac{mg}{K} = \frac{1 \times 10}{250} = 0.04 \text{ m}$$

$$t_1 = \frac{T_0}{4} = \frac{0.4}{4} = 0.1 \text{ s}$$

نختار ϕ التي تجعل السرعة سالبة.

$$(3) \quad v = -\omega X_{\max} \sin(\omega t + \phi)$$

من أجل $\phi = \frac{\pi}{2}$

$$(3) \quad v = -10 \times 0.3 \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) < 0$$

= (مقبول)
من أجل $\phi = \frac{\pi}{2}$

$$(3) \quad v = -10 \times 0.3 \sin\left(-\frac{\pi}{2}\right) > 0$$

(مرفوض)

$$(8) \quad x = 0.3 \cos\left(10t + \frac{\pi}{2}\right)$$

$$(10) \quad F = -kx$$

$$F = kx$$

$$(3) \quad \leftarrow = 10 \times 0.03 = 0.3 \text{ N}$$

(2)

الآن السلام .. ♥

تابع للسؤال الرابع: ولدي جسم التاربن
بقوة تسمى قوة شد الجسم للتاربن التي
تتبع استقامة الجسم x_0 :

$$(3) \quad F_s' = F_{s_0} = kx_0$$