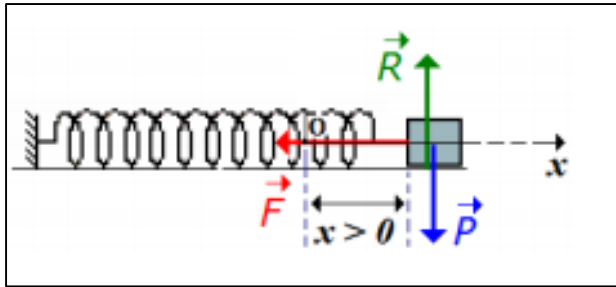


## تصحيح تمارين التذبذبات الميكانيكية

### تصحيح تمرين 1:



1-المعادلة التفاضلية لحركة G مركز قصور الجسم S :

القوى المطبقة على الجسم S خلال حركته :

- وزن الجسم :  $\vec{P}$ .

- تأثير النابض :  $\vec{F}$ .

- تأثير السطح الأفقي :  $\vec{R}$ .

نطبق القانون الثاني لنيوتن ، نكتب :

$$\vec{F} + \vec{P} + \vec{R} = m\vec{a}$$

نسقط العلاقة على المحور Ox :

$$-F + 0 + 0 = ma_x$$

المعادلة التفاضلية للحركة  $\ddot{x} + \frac{K}{m}x = 0 \Leftrightarrow -Kx = m\ddot{x}$

1-2-إثبات الدور الخاص  $T_0$ :

لدينا :  $x(t) = X_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$

$$\ddot{x} = -\left(\frac{2\pi}{T_0}\right)^2 X_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) \Leftrightarrow \dot{x} = -\frac{2\pi}{T_0} X_m \sin\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$$

نعوض  $x$  و  $\ddot{x}$  في المعادلة التفاضلية :

$$-\left(\frac{2\pi}{T_0}\right)^2 X_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) + \frac{K}{m} X_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) = 0$$

$$X_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) \left[ -\left(\frac{2\pi}{T_0}\right)^2 + \frac{K}{m} \right] = 0$$

$$-\left(\frac{2\pi}{T_0}\right)^2 + \frac{K}{m} = 0 \quad \frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{K}{m}} \Leftrightarrow$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0.25}{10}} = 0.99s \approx 1s \quad \text{ت.ع.} \quad T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{K}} \quad \text{نستنتج : ت.ع.}$$

2-2-المعادلة الزمنية للحركة :

حسب الشروط البدئية:

عند  $t=0$  لدينا  $x=0$  و  $\dot{x} > 0$

$$x(0) = X_m \cos \varphi = 0 \quad \varphi = -\frac{\pi}{2} \text{ أو } \varphi = \frac{\pi}{2}$$

$$\dot{x}(0) = -\frac{2\pi}{T_0} X_m \sin\left(-\frac{\pi}{2}\right) = \frac{2\pi}{T_0} X_m > 0$$

وبالتالي :  $\varphi = -\frac{\pi}{2}$   
المعاداة الزمنية تكتب :

$$x(t) = 2 \cdot 10^{-2} \cos\left(2\pi t - \frac{\pi}{2}\right)$$

3- تعبير السرعة عند اللحظة t :

$$\dot{x}(t) = -\frac{2\pi}{T_0} X_m \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} t + \varphi\right) \quad \dot{x}(t) = -0,126 \sin\left(2\pi t - \frac{\pi}{2}\right)$$

4- تعبير قوة الإرتداد هو :

$$\vec{F} = -kx\vec{t}$$

- عند موضع التوازن  $x=0$  تكون  $F=0$ .
- عند ما تكون  $x = X_m$  يكون للقوة  $\vec{F}$  والمتجهة  $\vec{t}$  منحيان متعاكسان ونفس الإتجاه .  
شدة القوة :  $F = Kx_m = 10 \times 0,02 = 0,2 N$
- عند ما تكون  $x = -X_m$  يكون للقوة  $\vec{F}$  و  $\vec{t}$  نفس الاتجاه ومنحيان متعاكسان .  
شدة القوة :  $F = 0,2 N$

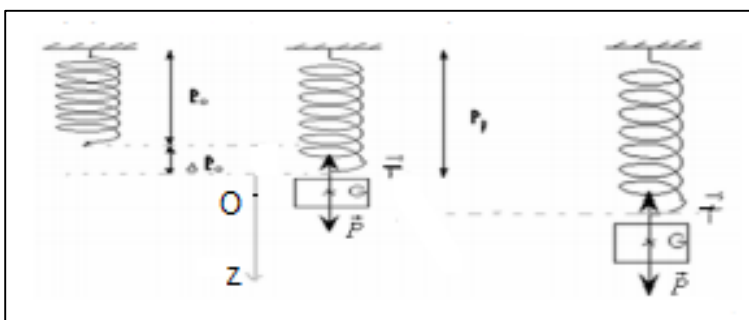
## تصحيح التمرين 2:

- 1- أيجاد تعبير إطالة  $\Delta\ell$  عند التوازن :  
المجموعة المدروسة : { الجسم S }  
جرد القوى :  
يخضع الجسم S عند التوازن للقوى التالية :  
 $\vec{P}$  : وزن الجسم .  
 $\vec{T}_0$  : توتر النابض .  
حسب شرط التوازن لدينا :  $T_0 = P$

$$K\Delta\ell = mg$$

إطالة النابض عند التوازن هي :

$$\Delta\ell = \frac{mg}{k} = \frac{0,2 \times 10}{20} = 0,1 m$$



- 2-1- المعادلة التفاضلية للحركة:  
أثناء الحركة يخضع الجسم S للقوى التالية :  
 $\vec{P}$  : وزن الجسم .  
 $\vec{T}$  : توتر النابض .  
القانون الثاني لنيوتن :

$$\vec{P} + \vec{T} = m\vec{a}$$

نسقط العلاقة على المحور Oz:

$$\begin{aligned} P - T &= ma_z \\ mg - K(\Delta\ell + z) &= m\ddot{z} \\ mg - K\Delta\ell - Kz &= m\ddot{z} \end{aligned}$$

حسب شرط التوازن :

$$K\Delta\ell = mg$$

نكتب:  $-Kz = m\ddot{z}$

$$\ddot{z} + \frac{K}{m}z = 0$$

المعادلة التفاضلية لحركة النواس المرن الرأسي خطية وبالتالي حلها جيبى ومنه الحركة تذبذبية جيبية.  
2-2- المعادلة الزمنية للحركة :  
حل المعادلة الزمنية يكتب :

$$z(t) = Z_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$$

حسب الشروط البدئية لدينا عند  $t = 0$  :  $z(0) = Z_m = 4cm$   
المعادلة التفاضلية تكتب:

$$z(0) = Z_m \cos(\varphi) = Z_m$$

$$\varphi = 0 \Leftrightarrow \cos\varphi = 1$$

لدينا :

$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{K}{m}} = \sqrt{\frac{40}{0,1}} = 20 \text{ rad.s}^{-1}$$

المعادلة التفاضلية تكتب:

$$z(t) = 4.10^{-2} \cos(20t)$$

2-3- نبين تعبير السرعة:

لنحسب تعبير السرعة :

$$\dot{z} = \frac{dz}{dt} = -\frac{2\pi}{T_0} Z_m \sin\left(\frac{2\pi}{T_0}t\right)$$

عندما يمر الجسم من موضع التوازن لأول مرة في المنحنى السالب تكون سرعته سالبة وبالتالي نكتب:

$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{K}{m}} \text{ كما أن } \sin\left(\frac{2\pi}{T_0}t\right) = 1$$

$$\dot{z}(0) = V_1 = -Z_m \sqrt{\frac{K}{m}}$$

$$V_1 = -0,04 \times \sqrt{\frac{40}{0,1}} = -0,8 \text{ m.s}^{-1} \text{ ت.ع.}$$

3- المعادلة الزمنية :

بعد انفصاله عن النابض يخضع الجسم لوزنه فقط .

القانون الثاني لنيوتن يكتب :  $\vec{P} = m\vec{a}$

$$\vec{a} = \vec{g} \text{ ومنه } m\vec{a} = m\vec{g}$$

الإسقاط على المحور Oz :

$$a = g = cte$$

المعادلة الزمنية تكتب :

$$z(t) = \frac{1}{2}gt^2 + V_0t + z_0$$

لدينا :  $g = 10 \text{ m.s}^{-2}$  و  $V_0 = 0,8 \text{ m.s}^{-1}$  و  $z_0 = 0$

$$z(t) = \frac{1}{2} \times 10t^2 + 0,8t \quad z(t) = 5t^2 + 0,8t \Leftarrow$$

### تصحيح تمرين 3 :

1-المعادلة التفاضلية لحركة G مركز قصور الجسم S :

القوى المطبقة على الجسم S خلال حركته :

-وزن الجسم :  $\vec{P}$ .

-تأثير النابض :  $\vec{F}$ .

-تأثير السطح الأفقي :  $\vec{R}$

نطبق القانون الثاني لنيوتن ، نكتب:

$$\vec{F} + \vec{P} + \vec{R} = m\vec{a}$$

نسقط العلاقة على المحور Ox :

$$-F + 0 + 0 = ma_x$$

$$\ddot{x} + \frac{K}{m}x = 0 \Leftarrow -Kx = m\ddot{x} \quad \text{المعادلة التفاضلية للحركة}$$

2-صلابة النابض K :

المعادلة التفاضلية تكتب :  $\ddot{x} + \omega_0^2 x = 0$

حيث  $\omega_0$  النبض الخاص :  $\omega_0^2 = \frac{K}{m}$  أي :  $\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}}$

نعلم أن :  $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$  ومنه :  $T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0}$

وبالتالي :

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

تعبير الدور الخاص :

$$T_0^2 = 4\pi^2 \frac{m}{K}$$

نستنتج :

$$K = 4\pi^2 \frac{m}{T_0^2}$$

ت.ع:

$$k = 4\pi^2 \frac{92 \cdot 10^{-3}}{0,6^2} = 10 \text{ N.m}^{-1}$$

3-المعادلة الزمنية :

المعادلة التفاضلية خطية حلها جيبى ، يكتب على الشكل :

$$x(t) = X_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$$

حسب الشروط البدئية :

عند  $t = 0$  لدينا :

$$\begin{cases} X_0 = 4cm > 0 \\ \dot{x}_0 = 0 \end{cases}$$

لدينا :  $x(0) = X_m \cos\varphi > 0$  أي :  $\cos\varphi > 0$

تعبير السرعة :

$$\dot{x}(t) = -\frac{2\pi}{T_0} X_m \sin\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$$

$$x(0) = -\frac{2\pi}{T_0} X_m \sin\varphi = 0$$

أي أن :  $\sin\varphi = 0$  ومنه فإن :  $\varphi = 0$  أو  $\varphi = \pi$

بما أن :  $\cos 0 > 0$  فإن :  $\varphi = 0$  و  $X_m = 4cm$

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{0,6} = \frac{10\pi}{3}$$

لدينا : نستنتج المعادلة الزمنية :

$$x(t) = 4 \cdot 10^{-2} \cos \frac{10\pi}{3} t$$

4-مميزات قوة الإرتداد عند اللحظة  $t = 0,3s$  :

متجهة قوة الإرتداد في كل لحظة :

$$\vec{F} = -Kx(t)\vec{t}$$

عند اللحظة  $t = 0,3s$  أفصول مركز قصور الجسم (S) هو :

$$x(t = 0,3) = 4 \cdot 10^{-2} \cos \frac{10\pi}{3} \times 0,3 = -4 \cdot 10^{-2} m$$

$$\vec{F} = -Kx(t = 0,3)\vec{t} = -10 \times (-4 \cdot 10^{-2})\vec{t} = 0,4 \vec{t}$$

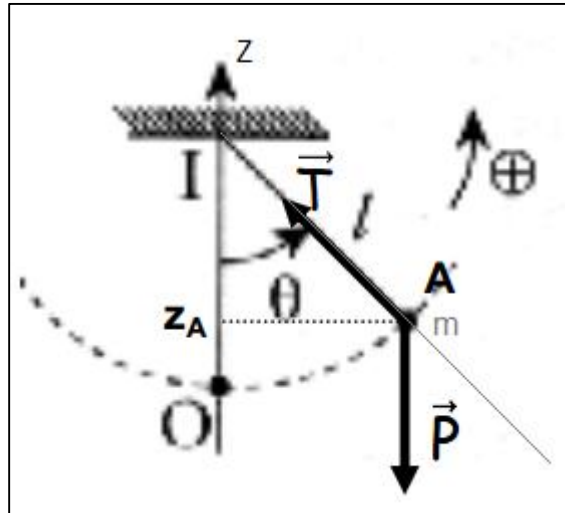
متجهة القوة  $\vec{F}$  تكتب :

$$\vec{F} = F_x \vec{t}$$

حيث  $F_x$  إحداثي قوة الإرتداد وقيمته موجبة :  $F_x = 0,4 N > 0$

نستنتج : أن عند اللحظة  $t = 0,3s$  اتجاه و منحى  $\vec{F}$  هو نفس اتجاه و منحى  $\vec{t}$  (أي في المنحى الموجب) (وشدتها :  $F = 0,4N$ ).

تصحيح التمرين 4:



. m

1-تمثيل القوى :

تخضع الكتلة  $m$  لقوتين :

$\vec{P}$ : وزنها .

$\vec{T}$ : تأثير الخيط .

2-المعادلة التفاضلية :

تطبيق القانون الثاني لنيوتن :

$$\vec{P} + \vec{T} = m\vec{a}$$

نعتبر معلم فريني  $(A, \vec{u}, \vec{n})$  حيث  $A$  موضع الكتلة

الإسقاط على المحور  $(A, \vec{u})$  :

$$-mgsin\theta + 0 = ma_T$$

$$a_T = \frac{dv}{dt} = \frac{d(\ell\dot{\theta})}{dt} = \ell \frac{d\dot{\theta}}{dt} : \text{التسارع المماسي}$$

$$a_T = \ell\ddot{\theta} \text{ أي}$$

$$-mgsin\theta = m\ell\ddot{\theta}$$

نستنتج :

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{\ell}sin\theta = 0$$

المعادلة التفاضلية وهي غير خطية .

3-حالة التذبذبات الصغيرة :

عندما تكون  $\theta$  صغيرة نكتب :  $sin\theta \approx \theta$  المعادلة التفاضلية تصبح:

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{\ell}\theta = 0$$

4-حل المعادلة التفاضلية:

يكتب الحل على الشكل التالي :

$$\theta(t) = \theta_m cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$$

بالإشتقاق نحصل :

$$\dot{\theta}(t) = -\frac{2\pi}{T_0}\theta_m cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$$

$$\ddot{\theta}(t) = -\left(\frac{2\pi}{T_0}\right)^2 \theta_m cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) = -\frac{4\pi^2}{T_0^2}\theta(t)$$

نعوض في المعادلة التفاضلية :

$$-\frac{4\pi^2}{T_0^2}\theta + \frac{g}{\ell}\theta = 0$$

$$\theta\left(-\frac{4\pi^2}{T_0^2} + \frac{g}{\ell}\right) = 0$$

لنتحقق هذه المعادلة مهما تكن  $t$  يجب أن يكون :

$$-\frac{4\pi^2}{T_0^2} + \frac{g}{\ell} = 0$$

$$\frac{T_0^2}{4\pi^2} = \frac{\ell}{g}$$

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

5- استعمال معادلة الأبعاد نبين أن للدور الخاص  $T_0$  بعد زمني : لدينا:

$[l] = L$  و  $[g] = L.T^{-2}$  لأن  $g$  متجانسة مع التسارع .  
و  $[\pi] = 1$  لأن  $\pi$  نعبّر عنها ب  $rad$  التي ليس لها بعد في الفيزياء .

$$[T_0] = \frac{L^{1/2}}{[g]^{1/2}} = \frac{L^{1/2}}{L^{1/2}.T^{-2 \times 1/2}} = \frac{1}{T^{-1}}$$

نستنتج:

$$[T_0] = T$$

نستنتج أن وحدة  $T_0$  هي الثانية .

### تصحیح التمرين 5:

1- إثبات المعادلة الزمنية للحركة :

يخضع القرص للقوى التالية:

$\vec{P}$ : وزن القرص.

$\vec{R}$ : تأثير السلك.

مزدوجة اللي عزمها  $M_c$ .

نطبق العلاقة الأساسية للتحريك :

$$M_{\Delta}(\vec{P}) + M_{\Delta}(\vec{R}) + M_c = J_{\Delta} \ddot{\theta}$$

$M_{\Delta}(\vec{P}) = M_{\Delta}(\vec{R}) = 0$  لأن خطأ تأثير القوتين يمران من محو الدوران .

$$0 + 0 - C\theta = J_{\Delta} \ddot{\theta}$$

وبالتالي:

$$J_{\Delta} \ddot{\theta} + C\theta = 0$$

المعادلة التفاضلية لنواس اللي .  $\ddot{\theta} + \frac{C}{J_{\Delta}} \theta = 0$

النبض الخاص :

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{C}{J_{\Delta}}}$$

الدور الخاص:

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{J_{\Delta}}{C}}$$

$$T_0^2 = 4\pi^2 \frac{J_\Delta}{C}$$

$$C = \frac{4\pi^2 \cdot J_\Delta}{T_0^2}$$

مع :  $J_\Delta = \frac{1}{2}mr^2$  و  $\Delta t = 15T_0$  أي :  $T_0 = \frac{\Delta t}{15}$

$$C = \frac{4\pi^2 \cdot \frac{1}{2}mr^2}{\left(\frac{\Delta t}{15}\right)^2} = \frac{2\pi^2 \times 0,2 \times 0,1^2}{\left(\frac{17,2}{15}\right)^2} = 3 \cdot 10^{-2} N.m.rad^{-1}$$

2- المعادلة التفاضلية خطية حلها جيبى يكتب على الشكل:

$$\theta(t) = \theta_m \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

حيث :  $\theta_m = \pi rad$  وسع الحركة

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{C}{J_\Delta}} = \sqrt{\frac{C}{\frac{1}{2}mr^2}} = \sqrt{\frac{0,03}{\frac{1}{2} \times 0,2 \times 0,1^2}} = 5,48 rad.s^{-1}$$

الطور عند أصل التواريخ :

عند اللحظة  $t = 0$  يكون  $\theta = \pi$

$$\theta(t = 0) = \theta_m \cos \varphi = \theta_m$$

$\cos \varphi = 1$  أي :  $\varphi = 0$

المعادلة الزمنية تكتب:

$$\theta(t) = \pi \cos(5,48t)$$

3- الطاقة الميكانيكية للقرص :

باعتبار المستوى الأفقي المار من  $G$  مركز قصور القرص مرجعا لطاقة الوضع الثقالية  $E_{pp} = 0$  فالطاقة الميكانيكية تساوي مجموع الطاقة الحركية و طاقة وضع اللي:

$$E_m = E_c + E_{pp}$$

باعتبار الحالة المرجعية لطاقة وضع اللي  $E_{pt} = 0$  عند  $\theta = 0$  نكتب:

$$E_m = \frac{1}{2}J_\Delta \cdot \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}C \cdot \theta^2$$

عند اللحظة  $t = 0$  يكون  $\theta = \pi$  و  $\dot{\theta} = 0$  الطاقة الميكانيكية تكتب:

$$E_m = \frac{1}{2}C \cdot \theta_m^2 = \frac{1}{2} \times 0,03 \times \pi^2 = 0,148 J$$

تصحيح تمرين 6:

1-المعادلة التفاضلية :

يخضع القضيب أثناء حركته:

لوزنه  $\vec{P}$  وتأثير السلك  $\vec{T}$  وتأثير مزدوجة اللي ذات العزم :  $M_c = -C\theta$

العلاقة الأساسية لديناميك :  $\sum M_\Delta(\vec{F}) = J_0 \ddot{\theta}$

:

$$M_{\Delta}(\vec{P}) + M_{\Delta}(\vec{R}) + M_c = J_0 \ddot{\theta}$$

$M_{\Delta}(\vec{P}) = M_{\Delta}(\vec{R}) = 0$  لأن خطأ تأثير القوتين يمران من محو الدوران .

$$0 + 0 - C\theta = J_0 \ddot{\theta}$$

وبالتالي:

$$J_0 \ddot{\theta} + C\theta = 0$$

$$\ddot{\theta} + \frac{C}{J_0} \theta = 0$$

المعادلة التفاضلية لنواس اللي .

النبض الخاص :

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{C}{J_0}}$$

الدور الخاص:

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{J_0}{C}}$$

2- تعبير الدور الخاص للمجموعة المتذبذبة بعد إضافة السحمتين هو:  
الدور الخاص:

$$T'_0 = 2\pi \sqrt{\frac{J_{\Delta}}{C}}$$

$$J_{\Delta} = J_0 + 2md^2$$

مع :

وبالتالي الدور الخاص:

$$T'_0 = 2\pi \sqrt{\frac{J_0 + 2md^2}{C}}$$

3- تحديد قيمة كل من  $J_0$  و  $C$  :  
لدينا:

$$T'_0 = 2\pi \sqrt{\frac{J_0 + 2md^2}{C}} \Leftrightarrow T'^0_0{}^2 = \frac{4\pi^2 \cdot J_0}{C} + \frac{8\pi^2 \cdot m}{C} d^2$$

المنحنى  $T'^0_0{}^2 = f(d^2)$  عبارة عن دالة تألفية معادلتها تكتب :

$$T'^0_0{}^2 = A \cdot d^2 + B$$

حيث A تمثل المعامل الموجه للمستقيم نكتب:

$$A = \frac{\Delta T'^0_0{}^2}{\Delta d^2} = \frac{(20 - 10)s^2}{(2,5 \cdot 10^{-3} - 0)m^2} = 4 \cdot 10^3 s^2 \cdot m^{-2}$$

و  $B = T'^0_0{}^2$  عندما تكون  $d^2 = 0$

مبياننا نجد :  $B = 10 m^2$

معادلة المنحنى تكتب :

$$T_0'^2 = 4.10^3 d^2 + 10$$

بمقارنة المعادلتين الملونتين نجد:

$$C = \frac{8\pi^2 \times 0,35}{4.10^3} = 2.10^{-3} N.m.rad^{-1} \quad \text{ت.ع.} \quad 4.10^3 = \frac{8\pi^2 m}{c} \Leftrightarrow C = \frac{8\pi^2 m}{4.10^3}$$

$$J_0 = \frac{10 \times 2.10^{-3}}{\pi^2} = 5.10^{-4} kg.m^2 \quad \text{ت.ع.} \quad 10 = \frac{4\pi^2 J_0}{c} \Leftrightarrow J_0 = \frac{10c}{4\pi^2}$$