

تصحيح تمارين المظاهر الطاقية

تمرين 1:

1-المعادلة التفاضلية باستعمال الدراسة الطاقية :
الطاقة الميكانيكية تكتب:

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

باعتبار المستوى الذي يمر من مركز قصور الجسم حالة مرجعية لطاقة الوضع الثقالية يكون : $E_{pp} = 0$

واعتبار النابض غير مشوه الحالة المرجعية لـ E_{pe} فإن تعبير طاقة الوضع المرنة تكتب :

$$E_{pe} = \frac{1}{2} K x^2$$

تعبير الطاقة الحركية : $E_c = \frac{1}{2} m \dot{x}^2$

$$E_m = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + \frac{1}{2} K x^2$$

بما أن الإحتكاكات مهملة ، فإن الطاقة الميكانيكية تحفظ أي : $E_m = cte$

$$\frac{dE_m}{dt} = 0$$

$$\frac{1}{2} \times 2m\dot{x}\ddot{x} + \frac{1}{2} \times 2Kx\dot{x} = 0$$

$$\dot{x} (m\ddot{x} + Kx) = 0$$

المعادلة التفاضلية :

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

2-لدينا حل المعادلة التفاضلية يكتب :

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

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

نعرض في المعادلة التفاضلية نحصل على :

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

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

بما أن $x(t) \neq 0$ مهما كانت t ، فإن :

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

نستنتج :

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

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{0,1}{40}} = 0,31s$$

2- حساب X_m و φ :
حسب الشوط البدئية :
عند $t=0$ لدينا : $\dot{x}(t) = 0$ و $x(0) = -d$

$$\begin{cases} x(0) = X_m \cos \varphi \\ \dot{x}(0) = -\frac{2\pi}{T_0} X_m \sin \varphi \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X_m \cos \varphi = -d \\ \sin \varphi = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \cos \varphi = -\frac{d}{X_m} < 0 \\ \varphi = 0 \text{ أو } \varphi = \pi \end{cases}$$

بما أن $\cos \pi = -\frac{d}{X_m} = -1$: $\varphi = \pi$ ومنه $\cos \varphi < 0$ فإن $\varphi = \pi$
الوسع :

$$X_m = d = 2cm$$

النبض الخاص :

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

المعادلة الزمنية تكتب :

$$x(t) = 2 \cdot 10^{-2} \cos(20t + \pi)$$

3- تعبير السرعة :

$$\dot{x}(t) = -2 \cdot 10^{-2} \times 20 \sin(20t + \pi)$$

$$\dot{x}(t) = -0,4 \sin(20t + \pi) = 0,6 \sin(20t + \pi)$$

تكون السرعة قصوية عندما يكون $\sin(20t + \pi) = 1$ أي :

$$\dot{x}_m = 0,6 \text{ m.s}^{-1}$$

4-قيمة طاقة الوضع المرنة عندما تكون $\dot{x} = 0,42 \text{ m.s}^{-1}$ بما أن الإحتكاكات مهملة ، فإن الطاقة الميكانيكية تحفظ : $E_m = cte$ نعلم أن : $E_m = \frac{1}{2} K X_m^2$

$$E_m = E_C + E_{Pe} \Rightarrow E_{Pe} = E_m - E_C$$

$$E_{Pe} = \frac{1}{2} K X_m^2 - \frac{1}{2} m \dot{x}^2$$

ت.ع:

$$E_{Pe} = \frac{1}{2} \times 40 \times (2.10^{-2})^2 - \frac{1}{2} \times 0,1 \times (0.3)^2 = 3,5.10^{-3} \text{ J}$$

تمرين 2 :

1-مبيانيا الدور الخاص T_0 هو: $T_0 = 0,5 \text{ s}$ استنتاج عزم قصور الساق : لدينا:

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

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

$$J_\Delta = \frac{C \cdot T_0^2}{4\pi^2} = \frac{2.10^{-3} \times 0,5^2}{4\pi^2} = 1,26.10^{-5} \text{ kg.m}^2$$

2-نلاحظ أن وسع الذبذبات يبقى ثابتا خلال الزمن نستنتج أن الإحتكاكات مهملة أثناء مدة التسجيل.

3-حساب الطاقة الحركية للنواص عند مرور القضيب من موضع توازنه : الطاقة الميكانيكية تكتب:

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

باعتبار المستوى الأفقي المار من G مركز قصور القضيب مرجعا لطاقة الوضع الثقالية 0 عند موضع التوازن $0 = \theta$ تكون السرعة الزاوية قصوية $\dot{\theta}_m = \dot{\theta}$.

$$E_m = \frac{1}{2} J_{\Delta} \dot{\theta}_m^2$$

نكتب :
عندما يكون $\dot{\theta} = 0$ فإن السرعة تكون منعدمة $\theta = \theta_m$ وبالتالي :

$$E_m = \frac{1}{2} C \theta_m^2$$

بما أن الطاقة الميكانيكية تنحفظ ، فإن :

$$\frac{1}{2} J_{\Delta} \dot{\theta}_m^2 = \frac{1}{2} C \theta_m^2$$

$$\dot{\theta}_m = \theta_m \sqrt{\frac{C}{J_{\Delta}}}$$

لدينا : $\theta_m = 10^\circ = \frac{\pi}{18} rad$

$$\dot{\theta}_m = \frac{\pi}{18} \sqrt{\frac{2.10^{-3}}{1.26 \cdot 10^{-5}}} = 2,19 rad.s^{-1}$$

4- حساب طاقة الوضع اللي E_{pt} والطاقة الحركية E_c عند $\theta = 0,1 rad$

$$E_{pt} = \frac{1}{2} C \theta^2 = \frac{1}{2} \times 2.10^{-3} \times 0,1^2 = 10^{-5} J$$

نعلم أن :

$$E_m = E_{pt} + E_c \Rightarrow E_c = E_m - E_{pt}$$

$$E_c = \frac{1}{2} C \theta_m^2 - \frac{1}{2} C \theta^2 = \frac{1}{2} C (\theta_m^2 - \theta^2)$$

$$E_c = \frac{1}{2} \times 2.10^{-3} \left[\left(\frac{\pi}{18} \right)^2 - 0,1^2 \right] = 2.10^{-5} J$$

5- استنتاج الطاقة الميكانيكية $: E_m$

$$E_m = E_{pt} + E_c = 10^{-5} + 2.10^{-5} = 3.10^{-5} J$$

تمرين 3 :

1-تعبير الطاقة الميكانيكية :
لدينا :

$$E_m = E_C + E_{pt}$$

مع :

$$E_{pt} = \frac{1}{2} C \theta^2 + cte = \frac{1}{2} C \theta^2 \quad \text{و} \quad E_C = \frac{1}{2} J_{\Delta} \dot{\theta}^2$$

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

2- باعتبار الاحتكاكات مهملة فإن $E_m = cte$ وبالتالي

$$\frac{dE_m}{dt} = \frac{1}{2} J_{\Delta} \frac{d\dot{\theta}^2}{dt} + \frac{1}{2} C \frac{d\theta^2}{dt}$$

$$\frac{1}{2} J_{\Delta} (2\dot{\theta}\ddot{\theta}) + \frac{1}{2} C \times (2\theta\dot{\theta}) = 0$$

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

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

بما أن $\dot{\theta} \neq 0$ فإن $J_{\Delta} \ddot{\theta} + C \theta = 0$:
المعادلة التفاضلية:

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

3-مبيانيا الوسع :

$$\theta_m = \frac{\pi}{4} rad$$

القيمة القصوى لطاقة وضع اللي :

$$E_{Ptmax} = 5.10^{-3} J$$

3-استنتاج ثابتة اللي C :

$$E_{Ptmax} = \frac{1}{2} C \theta_m^2 \Rightarrow C = \frac{2E_{Ptmax}}{\theta_m^2}$$

$$C = \frac{2 \times 5.10^{-3}}{\left(\frac{\pi}{4}\right)^2} = 1,62.10^{-2} N.m.rad^{-1}$$

حساب T_0 الدور الخاص للمتذبذب :

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{J_{\Delta}}{C}} = 2\pi \sqrt{\frac{1,6.10^{-3}}{1,62.10^{-2}}} = 1,97 s$$

4-المعادلة الزمنية لحركة القصيب :

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

حسب الشروط البدئية:

$$\dot{\theta}(0) = 0 \text{ و } \theta(0) = \theta_m$$

$$\theta_m = \theta_m \cos \varphi$$

$$\cos \varphi = 1 \Rightarrow \varphi = 0$$

$$\theta(t) = \frac{\pi}{4} \cos\left(\frac{2\pi}{1,97}t\right)$$

$$\theta(t) = 0,785 \cos(3,19t)$$

5-السرعة الزاوية القصوية $\dot{\theta}_m$:

عندموضع التوازن : $0 = \theta = \dot{\theta}_m$ فإن الطاقة الميكانيكية تكتب :

عندما يكون : $\dot{\theta} = 0 = \theta = \theta_m$ فإن الطاقة الميكانيكية تكتب :

نكتب :

$$\frac{1}{2}J_{\Delta}\dot{\theta}_m^2 = \frac{1}{2}C\theta_m^2 \Rightarrow \dot{\theta}_m = \theta_m \sqrt{\frac{C}{J_{\Delta}}} = \theta_m \left(\frac{2\pi}{T_0}\right)$$

$$\dot{\theta}_m = 0,785 \times \frac{2\pi}{1,97} = 2,5 \text{ rad. s}^{-1}$$

تمرين 4:

1-التعرف على المحننات :

عند اللحظة $t = 0$ السرعة البدئية للنواص منعدمة وبالتالي الطاقة الحركية منعدمة ، يمثل المحنن اللون الأزرق الطاقة الحركية E_C . محنن اللون الأخضر يمثل طاقة الوضع الثقالية E_{pp} . الطاقة الميكانيكية للمجموعة E_m ثابتة فهي ممثلة بالمحنن ذي اللون الأحمر.

2-الدور الخاص :

خلال الدور الخاص T_0 تنعدم كل من الطاقة الحركية وطاقة الوضع الثقالية مرتين ، وتأخذ قيمة قصوية مرتين ، وبالتالي دور الطاقة الحركية يساوي نصف الدور الخاص .

$$\frac{T_0}{2} = T$$

$$T_0 = 2T = 2 \times 1 = 2s$$

3- طول النواس : L

تعبير الدور الخاص للنواس البسيط في حالة تذبذبات ذات وسع ضعيف :

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} \Rightarrow T_0^2 = 4\pi^2 \frac{L}{g}$$

$$L = \frac{g \cdot T_0^2}{4\pi^2} = \frac{9,8 \times 2^2}{4\pi^2} = 0,99m$$

$$L \approx 1m$$

4- تحديد θ_0 الأقصى الزاوي البدئي :

طاقة الوضع الثقالية للنواس :

حسب الشكل : $z = L(1 - \cos\theta)$

$$E_{pp} = mgz$$

في الموضع البدئي θ_0 تكون طاقة الوضع الثقالية قصوى :

$$1 - \cos\theta_0 = \frac{E_{ppmax}}{mgL} \Rightarrow \cos\theta_0 = 1 - \frac{E_{ppmax}}{mgL}$$

$$\cos\theta_0 = 1 - \frac{80 \cdot 10^{-3}}{0,215 \times 9,8 \times 1} = 0,96$$

$$\theta_0 = 15,8^\circ$$

