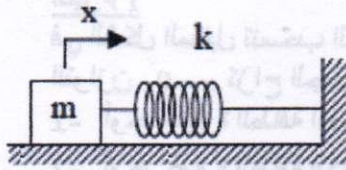


امتحان استداركي في مادة فيزياء 3

مسألة:

الجزء I



في الشكل المقابل تنسحب الكتلة m على مستوى أملس بدون احتكاك عند التوازن $x=0$ تراح الجملة عن وضع توازنها وتترك تهتز حرة

1- أوجد عبارة الطاقة الحركية للجملة $E_C(x)$

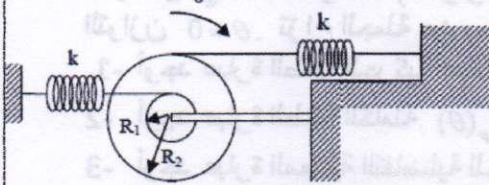
2- أوجد عبارة الطاقة الكامنة $E_p(x)$

3- بين أن استطالة النابض عند التوازن معدومة (الاستطالة الابتدائية) $\Delta\ell = 0$

4- أوجد عبارة المعادلة التفاضلية للجملة واستنتج عبارة النبض الذاتي للجملة w_{01}^2

5- أعط العبارة العامة للحل $x(t)$ مع رسم شكل تغير $x(t)$

الجزء II لتكن أسطوانة كتلتها M كما في الشكل تدورا حول محورها الثابت بدون احتكاك عند التوازن



الناضان في حالة استرخاء (لا تؤثر عليهما أي قوة، $\Delta\ell = 0$) وعند

التوازن $\theta = 0$. تراح الجملة عن وضع توازنها وتترك تهتز حرة

1- أوجد عبارة الطاقة الحركية للجملة $E_C(\theta)$

2- أوجد عبارة الطاقة الكامنة $E_p(\theta)$

3- أوجد عبارة المعادلة التفاضلية للجملة واستنتج عبارة النبض

الذاتي للجملة w_{02}^2

الجزء III

نقوم بربط الجملتين السابقتين ببعضهما كما في الشكل

1. اكتب عبارة الطاقة الحركية للجملة $E_C(\dot{x}, \dot{\theta})$

2. اكتب عبارة الطاقة الكامنة للجملة $E_p(x, \theta)$

3. اكتب معادلتين لاغرانج للجملة ثم المعادلتين التفاضليتين لها

4. كيف نختار شكل الحل لكل من $x(t)$ و $\theta(t)$

5. باختيار معين لقيم m و M و R_1 و R_2 تصبح $w_{01}^2 = w_{02}^2 = w_0^2$ لتتوصل على المعادلتين التفاضليتين

من الشكل: $\begin{cases} \ddot{\theta} + w_0^2 \theta - a^2 x = 0 \\ \ddot{x} + w_0^2 x - b^2 \theta = 0 \end{cases}$ حيث a^2 و b^2 ثابتان موجبان. فأكتب معادلة النبضات الذاتية. ثم أوجد

عبارة النبضين الذاتي للجملة w_1^2 و w_2^2

$$y_1(x, t) = 2 \sin(t^2 + x^2 + 2xt)$$

$$y_2(x, t) = 2 \sin(t^2 + x^2 - 2xt)$$

$$y_3(x, t) = 2 \sin(t^2 - x^2 + 2xt)$$

$$y_4(x, t) = 2 \sin 4(t^2 + x^2 + 2xt)$$

تمرين: تعطى المعادلات التالية:

1. أي المعادلات تمثل حل لموجة منتشرة بين ذلك

2. أوجد سرعة الانتشار من مباشرة من شكل المعادلة المعطاة وذلك بالنسبة للمعادلة أو المعادلات التي

تصف موجة منتشرة

3. أوجد السرعة أو السرعات السابقة بالتعويض في معادلة الانتشار للأمواج $\frac{\delta^2 y(x, t)}{\delta t^2} = v^2 \frac{\delta^2 y(x, t)}{\delta x^2}$

$$\mathcal{L} = E_c - E_p$$

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + \frac{1}{4} M R_2^2 \dot{\theta}^2 - \frac{1}{2} K R_1^2 \theta^2 - \frac{1}{2} K (x - R_2 \theta)^2$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = m \dot{x}, \quad \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right) = m \ddot{x}$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = -K(x - R_2 \theta)$$

$$m \ddot{x} + K(x - R_2 \theta) = 0 \quad / \times m$$

$$\ddot{x} + \frac{K}{m} x - \frac{K R_2}{m} \theta = 0 \quad \text{--- (1) (0,5)}$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \theta} = \frac{1}{2} M R_2^2 \dot{\theta}, \quad \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\theta}} \right) = \frac{1}{2} M R_2^2 \ddot{\theta}$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \theta} = -K R_1^2 \theta - K(x - R_2 \theta)(-R_2)$$

$$\frac{1}{2} M R_2^2 \ddot{\theta} + K(R_1^2 + R_2^2) \theta - K R_2 x = 0 \quad / \times \frac{1}{2} M R_2^2$$

$$\ddot{\theta} + \frac{2K(R_1^2 + R_2^2)}{M R_2^2} \theta - \frac{2K R_2}{M R_2^2} x = 0 \quad \text{--- (2) (0,5)}$$

$$\begin{cases} \ddot{x} + \omega_0^2 x - \frac{K R_2}{m} \theta = 0 \\ \ddot{\theta} + \omega_0^2 \theta - \frac{2K}{M R_2} x = 0 \end{cases}$$

$$\omega_0^2 = \frac{K}{m}, \quad \omega_0^2 = \frac{2K(R_1^2 + R_2^2)}{M R_2^2}$$

$$\omega_{01}^2 = \frac{K}{m}, \quad \omega_{02}^2 = \frac{2K(R_1^2 + R_2^2)}{M R_2^2}$$

14) نتا را كل مع شكل جيبي

$$x(t) = A_1 e^{i \omega t} \quad \text{ou} \quad A_1 \cos(\omega t + \varphi_1) \quad \text{(0,5)}$$

$$\theta(t) = A_2 e^{i \omega t} \quad \text{ou} \quad A_2 \cos(\omega t + \varphi_2) \quad \text{(0,5)}$$

$$\begin{cases} \ddot{\theta} + \omega_0^2 \theta - a^2 x = 0 \quad \text{--- (1)} \\ \ddot{x} + \omega_0^2 x - b^2 \theta = 0 \quad \text{--- (2)} \end{cases}$$

$$\ddot{\theta} + \omega_0^2 \theta - a^2 x = 0 \quad \text{--- (1)}$$

$$\ddot{x} + \omega_0^2 x - b^2 \theta = 0 \quad \text{--- (2)}$$

$$(\omega_0^2 - \omega^2) A_2 - a^2 A_1 = 0 \quad \text{--- I (0,5)}$$

$$(\omega_0^2 - \omega^2) A_1 - b^2 A_2 = 0 \quad \text{--- II (0,5)}$$

$$\begin{cases} (\omega_0^2 - \omega^2) A_1 - b^2 A_2 = 0 \\ -a^2 A_1 + (\omega_0^2 - \omega^2) A_2 = 0 \end{cases}$$

$$\Delta = 0$$

$$\Delta = (\omega_0^2 - \omega^2)^2 - a^2 b^2 = 0$$

$$\Rightarrow (\omega_0^2 - \omega^2 - ab)(\omega_0^2 - \omega^2 + ab) = 0$$

$$\begin{cases} \omega_1^2 = \omega_0^2 - ab \\ \omega_2^2 = \omega_0^2 + ab \end{cases} \quad \text{(0,5)}$$

$$\omega_1^2 = \omega_0^2 - ab \quad \text{(0,5)}$$

$$\omega_2^2 = \omega_0^2 + ab \quad \text{(0,5)}$$

التصحيح النموذجي

ملاحظة: تمنع الطلاب العودة كاملة لكل سؤال أو محاولة تصحيحه بطريقة صعبة، أما في حالة عدم توصله الأمر بالإجابة الصحيحة تعود إلى سلم التقييم.

المسألة جزء I

$$E_c = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 \quad \text{--- 1 (0,5)}$$

$$E_p = \frac{1}{2} K x^2 \quad \text{ou} \quad \frac{1}{2} K (x + \Delta p)^2 \quad \text{--- 2 (0,5)}$$

3- عند التوازن، طريقة نيوتن أو الطاقة

$$\frac{\partial E_p}{\partial x} \Big|_{x=0} = 0 \Rightarrow K \Delta p = 0 \Rightarrow \Delta p = 0 \quad \text{(0,5)}$$

4- طريقة نيوتن أو الطاقة

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = 0, \quad \text{ou} \quad \frac{dE}{dt} = 0 \quad \text{(1)}$$

$$m \ddot{x} + Kx = 0 \Rightarrow \ddot{x} + \frac{K}{m} x = 0 \quad \text{(0,5)}$$

$$\ddot{x} + \omega_0^2 x = 0 \Rightarrow \omega_0^2 = \frac{K}{m} \quad \text{(0,5)}$$

$$x(t) = A \cos(\omega_0 t + \varphi), \quad \text{ou} \quad \text{--- 5 (1)}$$

$$= C_1 \cos \omega_0 t + C_2 \sin \omega_0 t \quad \text{(0,5)}$$



جزء II

$$E_c(0) = \frac{1}{2} \dot{x}^2 = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} M R_2^2 \dot{\theta}^2 \right) = \frac{1}{4} M R_2^2 \dot{\theta}^2 \quad \text{--- 1 (0,5)}$$

$$E_p(0) = \frac{1}{2} K (R_1^2 + R_2^2) \theta^2 \quad \text{(0,5) --- 2}$$

3- طريقة نيوتن أو الطاقة

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \theta} = 0, \quad \text{ou} \quad \frac{dE}{dt} = 0 \quad \text{(0,5)}$$

$$\frac{1}{2} M R_2^2 \ddot{\theta} + K(R_1^2 + R_2^2) \theta = 0$$

$$\ddot{\theta} + \frac{2K(R_1^2 + R_2^2)}{M R_2^2} \theta = 0 \quad \text{(0,5)}$$

$$\omega_0^2 = \frac{2K(R_1^2 + R_2^2)}{M R_2^2} \quad \text{(0,5)}$$

جزء III

$$E_c = E_{cm} + E_{cM} = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + \frac{1}{4} M R_2^2 \dot{\theta}^2 \quad \text{(0,5) (1)}$$

$$E_p = \frac{1}{2} K (R_1 \theta)^2 + \frac{1}{2} K (x - R_2 \theta)^2 \quad \text{(2) (0,5)}$$

$$\bar{E}_p = \frac{1}{2} K R_1^2 \theta^2 + \frac{1}{2} K (x - R_2 \theta)^2 \quad \text{(0,5)}$$

3- معادلات لاغرانج

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = 0 \quad \text{--- (1) (1)}$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \theta} = 0 \quad \text{--- (2) (1)}$$

المسألة:
 1- يجب أن تكون المعادلة من الشكل:

$$y_1(x, t) = f\left(t \pm \frac{x}{v}\right)$$

$$y_1 = e \sin(t+x)^2 = e \sin\left(t + \frac{x}{1}\right)^2 \quad \text{حل (0,5)}$$

$$y_2 = e \sin(t-x)^2 = e \sin\left(t - \frac{x}{1}\right)^2 \quad \text{حل (0,5)}$$

$$y_3(x, t) \neq f\left(t \pm \frac{x}{v}\right) \quad \text{ليس حل (0,5)}$$

$$y_4(x, t) = e \sin 4(t+x)^2 = e \sin 4\left(t + \frac{x}{1}\right)^2 \quad \text{حل (0,5)}$$

$$v_1 = v_2 = v_4 = 1 \quad = 2$$

$$\text{(0,5)} \quad \text{(0,5)} \quad \text{(0,5)} \quad = 3$$

$$\frac{\partial y_1}{\partial x} = e \cos(t+x)^2 \times e(t+x)$$

$$\frac{\partial^2 y_1}{\partial x^2} = -8 \sin(t+x)^2 \times (t+x)^2 + 4 \cos(t+x)^2 \quad \text{(0,5)}$$

$$\frac{\partial y_1}{\partial t} = e \cos(t+x)^2 \times e(t+x)$$

$$\frac{\partial y_1}{\partial t^2} = -8 \sin(t+x)^2 \times (t+x)^2 + 4 \cos(t+x)^2 \quad \text{(0,5)}$$

$$\frac{\partial^2 y_1}{\partial t^2} = 1 \quad \frac{\partial^2 y_1}{\partial x^2} = 1 \Rightarrow v_1^2 = 1 \Rightarrow \boxed{v_1 = 1} \quad \text{(0,5)}$$

يكون في أي طرف الموجة
 سرعة واتجاه