

## ميكانيك

## كهرباء:

شحنة (q) كولوم  
 شدة التيار,  $i = q$   
 وشحنة L  
 كثافة  $\frac{1}{c}$

ازاحة  $x$  (m)  
 سرعة  $\dot{x}$   
 كتلة m  
 ثابت K

## Chap n=03: الإمتزازات الترددية المتناضدة ذات درجة حرية واحدة.

تعريف: تحدث التذبذب هذه الحركة في وجود قوى

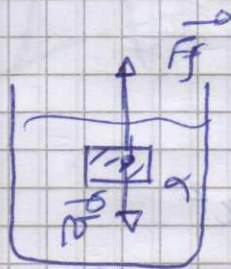
معيقة للحركة (قوى احتكاك) ولها عدة أشكال

- قمام جيب

- قمام صروي

- قمام لزوجي

## دراسة النظام اللزوجي



نظام لزوجي

حركة مسموح في ممانع لزج

$$F_f = -\alpha \dot{x}$$

$\alpha$  = معامل التزوج

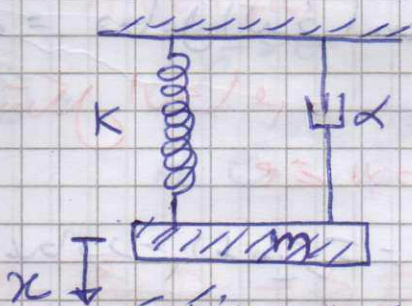
$$[\alpha] = \frac{[F]}{[\dot{x}]} = \frac{\text{kg} \cdot \frac{\text{m}}{\text{s}^2}}{\frac{\text{m}}{\text{s}}} = \text{kg} \cdot \text{s}$$

ترمز له بـ  $\alpha$

## نقطة انطلاق لدراسة التناضدية

- (في حالة المعاد التفاضلية

$$\begin{cases} \sum \vec{F}_i = 0 & \text{توازن} \\ \sum \vec{F}_i = m\ddot{x} & \text{حركة} \end{cases}$$



2- الطاقة: تصف تطور الطاقة الميكانيكية

$$dE = dW_{\text{ext}} = \vec{F}_{\text{ext}} \cdot d\vec{r} = \vec{F}_{\text{ext}} \cdot \vec{v} \cdot dt$$

$$dE = -\alpha \dot{x} \cdot \dot{x} \cdot dt = -\alpha \dot{x}^2 dt$$

$$dE = -\alpha \dot{x}^2 dt \Rightarrow \boxed{\frac{dE}{dt} = -\alpha \dot{x}^2}$$

السرعة التي تضعها الممانع



2. Appliquer direct<sup>m</sup> d'eq les eqs  $\frac{dE}{dt} = -\alpha v^2$

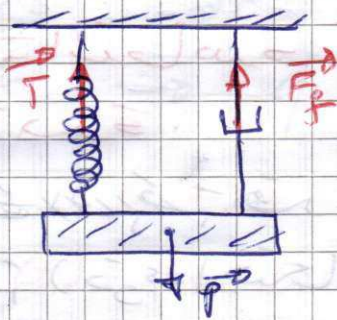
$$E = E_c + E_p$$

$$E_c = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m \dot{x}^2$$

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

$$\frac{dE}{dt} = m \dot{x} \ddot{x} + k x \dot{x} = -\alpha \dot{x}^2 \rightarrow m \ddot{x} + \alpha \dot{x} + k x = 0$$

ليوفن =



$$\sum \vec{F}_i = \vec{0} \quad \text{توازن}$$

$$\Rightarrow P + T_0 = 0 \Rightarrow mg - kx = 0$$

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

$$\Rightarrow \vec{P} + \vec{T} + \vec{F}_g = m \vec{a}$$

$$\Rightarrow mg - k(x + \Delta l) - \alpha \dot{x} = m \ddot{x}$$

$$\Rightarrow m \ddot{x} + \alpha \dot{x} + k x = 0$$

13 x قباخ =

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial L}{\partial x} + \frac{\partial D}{\partial x} = 0$$

$$D = \frac{1}{2} \alpha v^2 = \frac{1}{2} \alpha \dot{x}^2$$

$$L = E_c - E_p = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 - \frac{1}{2} k x^2$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = m \dot{x}, \quad \frac{d}{dt} (m \dot{x}) = m \ddot{x}, \quad \frac{\partial L}{\partial x} = -kx$$

$$\frac{\partial D}{\partial \dot{x}} = \alpha \dot{x} \Rightarrow m \ddot{x} + \alpha \dot{x} + k x = 0$$

حل المعادلة التفاضلية =

$$\ddot{x} + \frac{\alpha}{m} \dot{x} + \frac{k}{m} x = 0$$

$\delta =$  النسبة الذاتية في غياب  $\alpha$  و  $\omega_0$

$$\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

$\delta =$  معامل التخميد

$$\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

الشكل العام =

في الاهتزازات الحرة المتخامدة ذات د  $\delta < \omega_0$

$$r^2 + 2\delta r + \omega_0^2 = 0$$

المعادلة المميزة =

$$\Delta = 4\delta^2 - 4\omega_0^2 = 4(\delta^2 - \omega_0^2)$$

هناك 2 جملتين

1)  $\Delta < 0$  = اهتزازات ذات قنارد مخيفة

$$\Delta < 0 \rightarrow \delta^2 < \omega_0^2 \rightarrow \delta < \omega_0$$

$$r_{1,2} = \frac{1}{2} (-2\delta \pm i \sqrt{4\delta^2 - 4\omega_0^2}) =$$



$$r_{1,2} = \frac{1}{2}(-2\delta \pm 2i\sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}), \quad r_{1,2} = -\delta \pm i\sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}$$

(جزء حركي) =  $\alpha \pm i\omega$

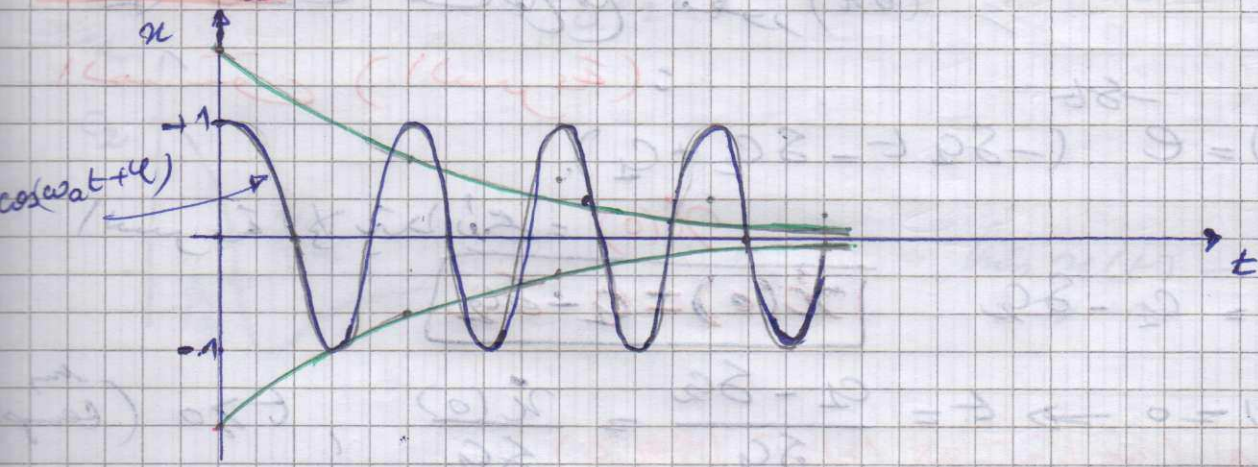
$$\Rightarrow x = Ae^{-\delta t} \cos(\sqrt{\omega_0^2 - \delta^2} t + \phi)$$

$$\Rightarrow x(t) = Ae^{-\delta t} \cos(\omega_a t + \phi)$$

النسبة الطبيعية للحركة =  $\omega_a$

$$x(t) = A(t) \cos(\omega_a t + \phi), \quad A(t) = Ae^{-\delta t}$$

التردد المتناقص كلما فيه حركة اهتزازية ذات سعة متناقصه لما شيه دور  $T_a$  حيث  $T_a = \frac{2\pi}{\omega_a}$



بعض المصطلحات =

$$T_a = \frac{2\pi}{\omega_a}$$

$T_a$  = نسبة العوز

$$A(t) = Ae^{-\delta t}$$

$A(t)$  = سعة متناقصه

$$\omega_a = \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}$$

$\omega_a$  = نسبة طبيعي للحركة

$$D = \frac{A(t)}{A(t + T_a)}$$

$D$  = (نسبة بين ساعتين متتاليتين)

$$D = \frac{Ae^{-\delta t}}{Ae^{-\delta(t + T_a)}} = e^{\delta T_a}$$

$$D = e^{\delta T_a}$$

النسبة المتناقصه، يتغير  $D$

$$\theta = \ln D = \delta T_a \Rightarrow \theta = \delta T_a$$

$\delta = 0$  = اهتزازات ذات قنامله مرجع ( $\delta = \omega_0$ )

$$\Rightarrow r_1 = r_2 = -\delta \Rightarrow x(t) = e^{-\delta t} (\phi t + \psi)$$

التردد متناقصه ( $\lim_{t \rightarrow +\infty} e^{-\delta t} \rightarrow 0$ ) لكي نسيت



اهتزازية (غنياب الدالة الجيبية)  $\sin$  أو  $\cos$  في الشكل

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} u(t) = 0$$

$$u(t) = e^{-\delta t} (a_1 t + a_2)$$

دراسة:  $u(t)$

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} u(t) = 0, \quad u(0) = a_2$$

(نفرض  $\delta > 0$ )

$$u(t) = 0 \Rightarrow e^{-\delta t} (a_1 t + a_2) = 0, \quad e^{-\delta t} \neq 0 \Rightarrow t = -\frac{a_2}{a_1}$$

$$t \text{ (temps)} \Rightarrow t \geq 0 \Rightarrow -\frac{a_2}{a_1} \geq 0 \Rightarrow a_1 < 0$$

نقطة تقاطع مع محور  $(0x)$

المشتق (السرعة):

$$\dot{u}(t) = e^{-\delta t} (-\delta a_1 t - \delta a_2 + a_1)$$

السرعة الابتدائية  $\dot{u}(0) = a_1 - \delta a_2$

$$\dot{u}(0) = a_1 - \delta a_2$$

$$\dot{u}(0) = a_1 - \delta a_2$$

$$\dot{u}(t) = 0 \Rightarrow t = \frac{a_1 - \delta a_2}{\delta a_1} = \frac{\dot{u}(0)}{\delta a_1}, \quad t \geq 0 \text{ (temps)}$$

$$\Rightarrow \frac{\dot{u}(0)}{\delta a_1} \geq 0$$

3 حالات حسب السرعة الابتدائية

$$\dot{u}(0) = a_1 - \delta a_2 = 0 \Rightarrow a_1 = \delta a_2 > 0, \quad a_2 > 0, \quad \dot{u}(0) = 0$$

$$t = \frac{\dot{u}(0)}{\delta a_1} = 0 \text{ (0x) محور}$$



$\dot{u}(0) > 0$

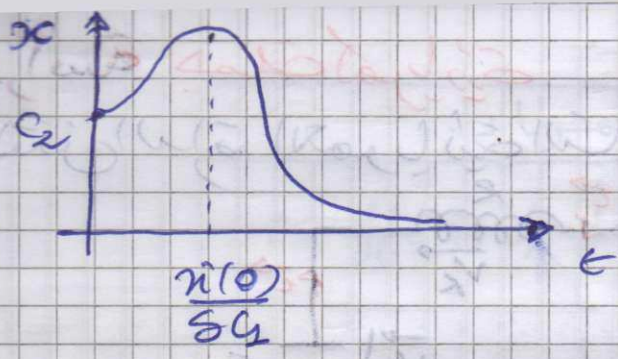
$$\dot{u}(0) = a_1 - \delta a_2 > 0 \Rightarrow a_1 > \delta a_2 > 0$$

تقاطع محور التوافل

$$\dot{u}(t) = 0 \Rightarrow t = \frac{\dot{u}(0)}{\delta a_1} \geq 0$$

تقاطع محور التوافل





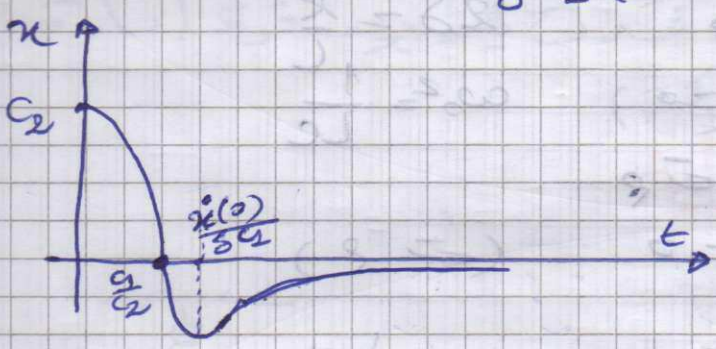
$\xi(0) < 0$

$\xi(0) = c_1 - \delta c_2 < 0 \Rightarrow c_1 < \delta c_2$

$t_z = -\frac{c_2}{c_1}$

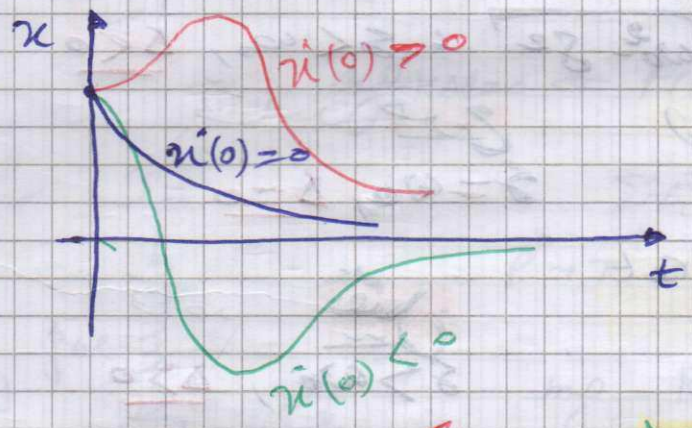
ممكن ان تكون  $c_1 < 0$

$\dot{x}(t) = 0 \rightarrow t = \frac{\xi(0)}{\delta c_2} < 0 > 0$  الفايز مقلد



$\lim_{t \rightarrow +\infty} x(t) = 0$

$\Delta = 0$  (مقارنت مع الحالات الاخرى)



$\Delta > 0$  (خامد ثقيل)  $\delta > \omega$

$x(t) = c_1 e^{r_1 t} + c_2 e^{r_2 t}$

$r_1 < 0$   
 $r_2 < 0$

الحركة غير اهتزازية مستقيمة

$r_1 = -\delta - \sqrt{\delta^2 - \omega^2} < 0$

$r_2 = -\delta + \sqrt{\delta^2 - \omega^2} < 0$

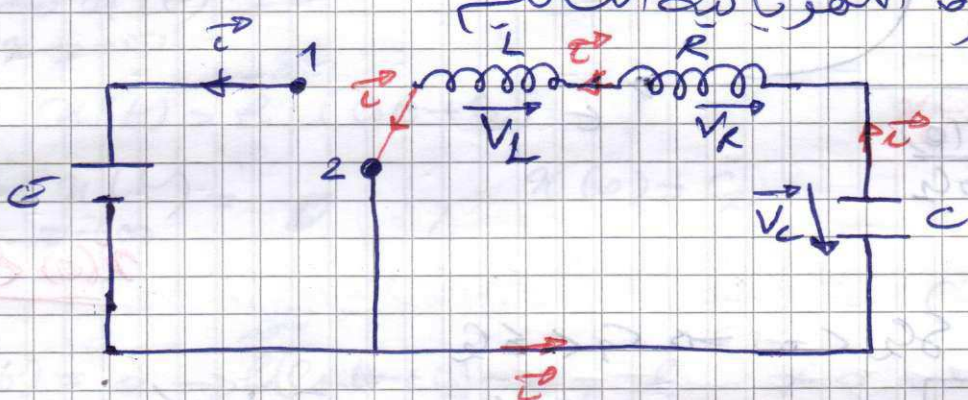


خامد ثقيل



# دراسة جملته الكهربائية

لكن الدارة الكهربائية البسيطة



الموضع  $\Rightarrow$  قانون كيرشوف

$$V_L + V_R + V_C = 0$$

$$\Rightarrow \begin{cases} L\ddot{q} + R\dot{q} + \frac{1}{C}q = 0 & \rightarrow \ddot{q} + 2\delta\dot{q} + \omega_0^2 q = 0 \\ \ddot{x} + 2\delta\dot{x} + \omega_0^2 x = 0 \end{cases}$$

(مع  $\dot{q} = \dot{x}$ ,  $\ddot{q} = \ddot{x}$ )

$$\ddot{V}_C + 2\delta\dot{V}_C + \omega_0^2 V_C = 0 \quad (\Rightarrow \delta)$$

حالا

حالات  $\delta$  مختلفة

$$V_C(t) = \begin{cases} A e^{-\delta t} \cos(\omega t + \phi) & \delta < \omega_0, \Delta < 0 \\ e^{-\delta t} (a_1 t + a_2) & \delta = \omega_0, \Delta = 0 \\ e_1 e^{r_1 t} + e_2 e^{r_2 t} & \delta > \omega_0, \Delta > 0 \end{cases}$$

$\omega_a = \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}$   $\delta < \omega_0, \Delta < 0$   
 $\delta = \omega_0, \Delta = 0$   
 $r_1, r_2 < 0$

(مخامدة)

التيارات جالسة مستقرة في سعة واندوه هو الازد

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} V_C(t) = 0$$

