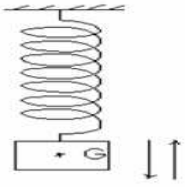


1- التمرين الأول :

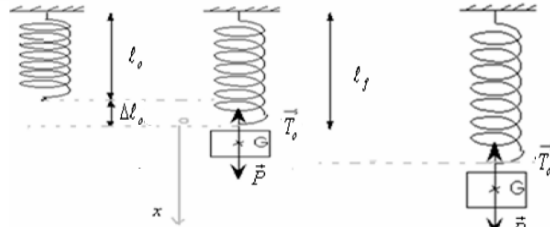


- نعتبر نواسيا مرنا راسيا مكونا من نابض صلابته $K = 20N/m$ وجسم صلب كتلته $m = 200g$.
 نزيح الجسم S رأسيا نحو الأسفل عن موضع توازنه ب $3cm$ ثم نحرره بدون سرعة بدنية.
 نعتبر معلما (o, \vec{i}) رأسيا موجها نحو الأسفل أصله O منطبق مع مركز قصور الجسم S عند التوازن G_o .
 عند اللحظة $t = 0$ يمر الجسم من موضع توازنه المستقر G_o في المنحى الموجب.
 (1) أوجد إطالة النابض $\Delta \ell_o$ عند التوازن .
 (2) أوجد المعادلة التفاضلية للحركة.
 (3) أوجد المعادلة الزمنية للحركة .
 (4) احسب الدور الخاص لحركة المتذبذب.

نعطي : $g = 10N/Kg$

تصحيح:

- 1) المجموعة المدروسة { الجسم S }
 جرد القوى:
 الجسم عند التوازن يخضع للقوى التالية:
 من خلال شرط الوازن لدينا : $T_o = P = m.g$ أي:
 ومنه إطالة النابض عند التوازن هي : $\Delta \ell_o = \frac{m.g}{K} = \frac{0.2Kg \cdot 10N/Kg}{20N/m} = 0.1m = 10cm$
 تطبيق القانون الثاني لنيتون :
 خلال حركته يخضع الجسم S للقوى التالية:
 العلاقة : $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$
 نكتب كما يلي : $\vec{P} + \vec{T} = m \cdot \vec{a}_G$
 (2) $\vec{P} - K(\Delta \ell + x)\vec{i} = m \cdot \vec{a}_G$
 نعتبر معلما (o, \vec{i}) موجها نحو الأسفل أصله O . منطبق مع الطرف السفلي للنابض عند التوازن (انظر الشكل)



بإسقاط العلاقة (2) على المحور (o, x) نحصل على :

$$+P - K(\Delta \ell_o + x) = m \cdot a_x$$

$$mg - K\Delta \ell_o - Kx = m \cdot \ddot{x}$$

وبما أنه من خلال شرط التوازن $mg - K\Delta \ell_o = 0$ فإن العلاقة السابقة تصيح:

$$-Kx = m \cdot \ddot{x} \quad \text{أي:} \quad \ddot{x} + \frac{K}{m}x = 0$$

المعادلة التفاضلية لحركة النواس المرن الراسي.

3) حل المعادلة التفاضلية السابقة يكتب كما يلي : $x(t) = x_m \cos(\omega_o t + \varphi)$

من خلال المعطيات لدينا : $x_m = 3cm$

ومن خلال الشروط البدنية لدينا عند اللحظة $t = 0$ ، $x = 0$ ، إذن : $0 = x_m \cos \varphi \Rightarrow \cos \varphi = 0 \Rightarrow \varphi = \pm \frac{\pi}{2}$ وبما انه عند

اللحظة $t = 0$ يمر الجسم من موضع توازنه في المنحى الموجب $v > 0$ عند هذه اللحظة

وبما أن : $x(t) = x_m \cos(\omega_o t + \varphi)$ فإن : $v = \dot{x} = -x_m \omega_o \sin(\omega_o t + \varphi)$

وعند $t = 0$ لدينا $v = -x_m \omega_o \sin \varphi > 0 \Rightarrow \sin \varphi < 0 \Rightarrow \varphi < 0$ إذن : $\varphi = -\frac{\pi}{2}$

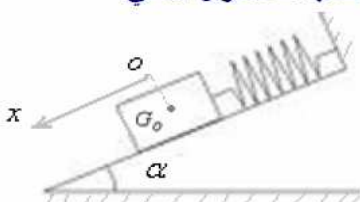
وبالتالي : $x(t) = 3 \cdot 10^{-2} \cos(\omega_o t - \frac{\pi}{2})$

4) التنبض الخاص : $\omega_o = \sqrt{\frac{K}{m}} = \sqrt{\frac{20}{0.2}} = \sqrt{100} = 10 rad/s$

الدور الخاص : $T_o = \frac{2\pi}{\omega_o} = \frac{2\pi}{10} = 0.628s = 628ms$

2- التمرين الثاني :

جسم صلب كتلته $m = 100g$ بإمكانه أن ينزلق بدون احتكاك فوق نضد هوائي ، مائل بزاوية $\alpha = 10^\circ$ بالنسبة للمستوى الأفقي.
 هذا الجسم مرتبط بنابض كما يبينه الشكل التالي:



علما أن إطالة النابض عند التوازن $\Delta \ell_o = 8cm$ ، وشدة الثقالة $g = 9.8N/kg$

(1) أوجد إطالة النابض.

(2) نزيح الجسم الصلب عن موضع توازنه المستقر نحو الأسفل ب: $3cm$ ثم نحرره بدون سرعة بدنية .
 (1-2) أوجد المعادلة التفاضلية للحركة.

2-2: علما أن مركز قصور الجسم يمر، عند اللحظة $t = 0$ من النقطة ذات الأفصول $x = +1.5cm$ ومنه : في المنحى الموجب .

أوجد المعادلة الزمنية للحركة التذبذبية .

(3-2) احسب الدور الخاص للحركة التذبذبية.

تصحيح:

موضع التوازن



عند التوازن ، يخضع الجسم الصلب للقوى التالية :

- \vec{P} : وزنه .
 - \vec{R} : القوة المطبقة من طرف سطح التماس ، وهي عمودية على السطح ، لأن التماس يتم بدون احتكاك .
 - \vec{T}_O : القوة المقرونة بتوتر النابض عند التوازن ، شدتها: $T_O = k \cdot \Delta \ell_o$.
- لدينا عند التوازن : $\vec{P} + \vec{T}_O + \vec{R} = \vec{0}$ بالإسقاط على المحور αx :
- $$\Leftrightarrow + P \sin \alpha - T_O + 0 = 0$$

وهو شرط التوازن $m \cdot g \cdot \sin \alpha - k \cdot \Delta \ell_o = 0$

ومنه : $k = \frac{m \cdot g \cdot \sin \alpha}{\Delta \ell_o} = \frac{0,1 \text{ kg} \times 9,8 \text{ N} \cdot \text{kg}^{-1} \times \sin 10}{8 \times 10^{-2} \text{ m}} \approx 2,13 \text{ N} / \text{m}$

② (1-2) خلال الحركة التذبذبية يخضع الجسم الصلب للقوى التالية:

- \vec{P} : وزنه .
- \vec{R} : القوة المطبقة من طرف سطح التماس ، وهي عمودية على السطح ، لأن التماس يتم بدون احتكاك .
- \vec{T} : القوة المقرونة بتوتر النابض عند التوازن ، شدتها: $\vec{T} = -k(x + \Delta \ell_o) \vec{i}$.

تطبيق القانون الثاني لنيوتن :

$$\vec{P} + \vec{T} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}_G$$

بإسقاط العلاقة السابقة على المحور αx :

$$+ P \sin \alpha + 0 - k(x + \Delta \ell_o) = m \cdot a_x$$

$$(2) \quad m g \cdot \sin \alpha - k \cdot x - k \Delta \ell_o = m \cdot \ddot{x}$$

ومن خلال شرط الوازن لدينا : $m \cdot g \cdot \sin \alpha - k \cdot \Delta \ell_o = 0$ إذن العلاقة (2) تصبح : $-k \cdot x = m \cdot \ddot{x}$ أي :

$$\Leftrightarrow m \cdot \ddot{x} + k \cdot x = 0 \quad \text{أي :} \quad \ddot{x} + \frac{k}{m} \cdot x = 0$$

(2-2) المعادلة الزمنية للحركة :

حل المعادلة التفاضلية $\ddot{x} + \frac{k}{m} \cdot x = 0$ هي عبارة عن دالة جيبية على الشكل : $x = x_m \cdot \cos(\omega_o \cdot t + \varphi)$

مع : $x_m = 3 \text{ cm} = 3 \times 10^{-2} \text{ m}$

النبيض الخاص : $\omega_o = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{2,13}{0,1}} = 4,61 \text{ rad} / \text{s}$

إذن الحل يصبح : $x = 3 \times 10^{-2} \cdot \cos(4,61 \cdot t + \varphi)$

تحديد الطور φ عند أصل التواريخ : من خلال الشروط البدئية لدينا : عند اللحظة $t = 0$ ، $x = +1,5 \text{ cm} = 1,5 \times 10^{-2} \text{ m}$ بالتعويض في الحل السابق : $x = x_m \cdot \cos(\omega_o \cdot t + \varphi)$ نحصل على :

ومنه : $\cos \varphi = 0,5$ $\Leftrightarrow \varphi = \cos^{-1}(0,5) = \pm \frac{\pi}{3}$

وبما أن الجسم يمر من هذه النقطة عند أصل التواريخ في المنحنى الموجب ، فإن $v > 0$ (عند $t = 0$) . لدينا :

إذن : $v = \dot{x} = -x_m \cdot \omega_o \cdot \sin(\omega_o \cdot t + \varphi)$

وعند $t = 0$ ، $v = \dot{x} = -x_m \cdot \omega_o \cdot \sin \varphi > 0$ ، $\Leftrightarrow \sin \varphi < 0$ $\Leftrightarrow \varphi < 0$

إذن : $\varphi = -\frac{\pi}{3}$ وبالتالي المعادلة الزمنية للحركة هي : $x = 3 \times 10^{-2} \cdot \cos(4,61 \cdot t - \frac{\pi}{3})$

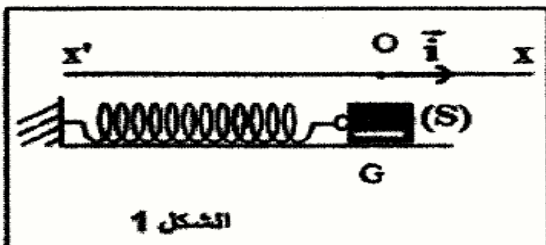
(3-2) الدور الخاص : $T_O = \frac{2 \cdot \pi}{\omega_o} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} = 1,36 \text{ s}$

3-موضوع الامتحان الوطني علوم الحياة والأرض الدورة الاستدراكية 2010

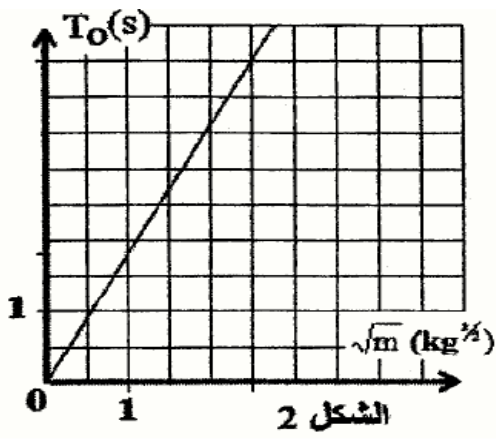
خلال حصة للأشغال التطبيقية قام التلاميذ بدراسة المجموعة المتذبذبة {جسم صلب- نابض أفقي}، قصد تحديد الصلابة K للنابض وإبراز سلوك نفس المجموعة من الناحية الطاقية.

- التذبذبات الميكانيكية الحرة في حالة الخمود المهمل تتكون المجموعة المتذبذبة من جسم صلب (S) مركز قصوره G وكتلته m ، مثبت بطرف نابض أفقي لفتاته غير متصلة وكتلته مهمله وصلابته K . الجسم (S) قابل للانزلاق بدون احتكاك على نضد هوائي أفقي (الشكل 1) .

تمت إزاحة الجسم (S) أفقياً عن موضع توازنه بالمسافة x_m في المنحنى الموجب للمعلم (O, \vec{i}) وتحريره بدون سرعة بدئية عند



الشكل 1



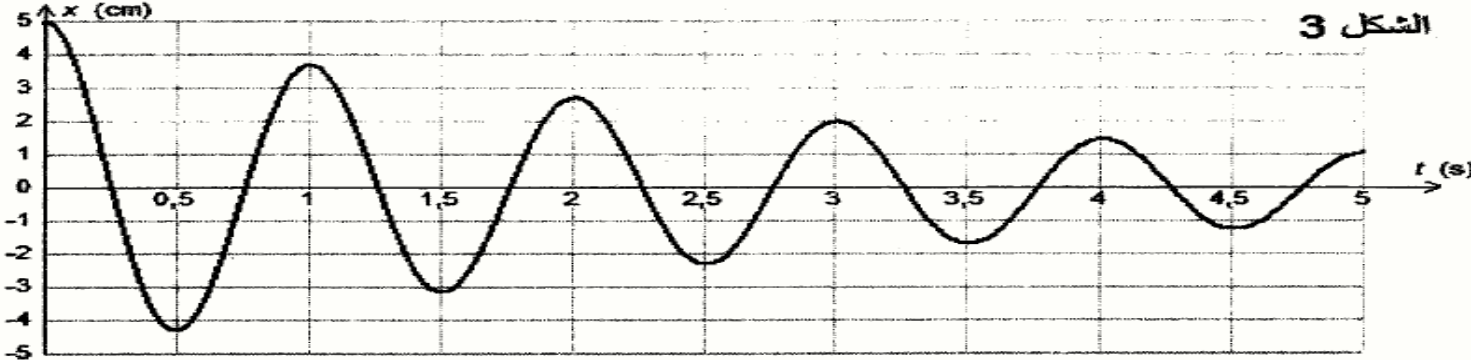
اللحظة $t=0$. عند التوازن يكون أفصول G منعما ($x_G = 0$).
 1.1. بتطبيق القانون الثاني لنيوتن، أثبت المعادلة التفاضلية التي يحققها الأفصول x لمركز القصور G .

2.1. يكتب حل المعادلة التفاضلية كالتالي: $x(t) = x_m \cdot \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right)$.
 أوجد تعبير T_0 الدور الخاص للمتذبذب.

3.1. لدراسة تأثير الكتلة على قيمة الدور الخاص للمتذبذب، قام التلاميذ بقياس T_0 بالنسبة لأجسام ذات كتل m مختلفة. مكنت النتائج التجريبية المحصلة من تمثيل تغيرات T_0 بدلالة \sqrt{m} (الشكل 2).
 حدد قيمة الصلابة K .

2. التذبذبات الميكانيكية الحرة في حالة الخمود

خلال حركة المجموعة المتذبذبة {جسم صلب - نابض} تم بواسطة جهاز ملائم الحصول على مخطط المسافات الممثل في الشكل 3.



1.2. حدد صنف الخمود الذي يبرزه الشكل 3.

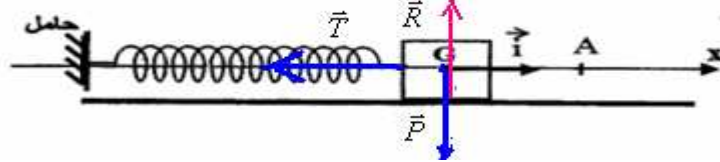
2.2. أحسب $W(\vec{F})$ شغل القوة المطبقة من طرف النابض على (S) بين اللحظتين $t_1=0$ و $t_2=3s$.

3.2. أوجد قيمة $\Delta E_m = E_{m2} - E_{m1}$ تغير الطاقة الميكانيكية للمجموعة المتذبذبة بين اللحظتين t_1 و t_2 ، واعط تفسيراً للنتيجة المحصلة.

تصحيح:

1-1--1 ■ المجموعة المدروسة - الجسم S

■ جرد القوى: الجسم S يخضع للقوى التالية: \vec{P} : وزن الجسم، \vec{R} : تأثير السطح و \vec{T} : توتر النابض.



■ تطبيق القانون الثاني لنيوتن: مع $\vec{P} + \vec{R} + \vec{T} = m \cdot \vec{a}_G$ قوة ارتداد $\vec{T} = -k \cdot x \cdot \vec{i}$

$$\vec{P} + \vec{R} - k \cdot x \cdot \vec{i} = m \cdot \vec{a}_G$$

■ بالاسقاط على المحور OX: $0 + 0 - k \cdot x = m \cdot \ddot{x}$ أي $m \cdot \ddot{x} + kx = 0$ $\ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0$

2-1- الحل: $x = x_m \cdot \cos(\omega_0 \cdot t + \varphi)$ مع $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$ $\dot{x} = -x_m \cdot \omega_0 \cdot \sin(\omega_0 \cdot t + \varphi)$ و:

$$\ddot{x} = -x_m \cdot \omega_0^2 \cdot \cos(\omega_0 \cdot t + \varphi) = -x_m \cdot \omega_0^2$$

بالتعويض في المعادلة التفاضلية: $-x \cdot \omega_0^2 + \frac{k}{m}x = 0 \Leftrightarrow -\omega_0^2 + \frac{k}{m} = 0 \Leftrightarrow \omega_0^2 = \frac{k}{m}$ ومنه $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$ $T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$

3-1- لدينا: $T_0 = \frac{2\pi}{\sqrt{k}} \times \sqrt{m}$ من خلال المعامل الموجه: $\frac{2\pi}{\sqrt{k}} = \frac{4,5}{2,5} \Leftrightarrow k = \frac{4 \cdot \pi^2 \cdot 2,5^2}{4,5^2} = 12,2 N/m$

2-2- النظام شبه دوري \Leftrightarrow خمود ضعيف الذي نحصل عليه في حالة الاحتكاك مع مانع.

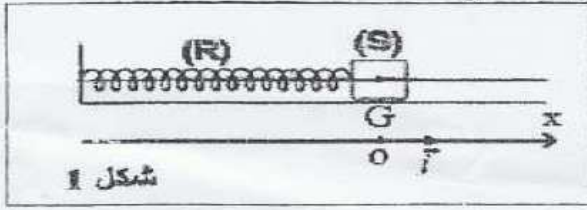
$$W\vec{F}_{M_1 \rightarrow M_2} = \frac{1}{2} K(x_1^2 - x_2^2) = 0,5 \times 12,2 \cdot [(5 \cdot 10^{-2})^2 - (2 \cdot 10^{-2})^2] = 12,8 \cdot 10^{-3} J \quad 2-2$$

3-2 $\Delta E_m = E_{m2} - E_{m1}$ مع $E_{m1} = E_{c1} + E_{pe1}$ و $E_{m2} = E_{c2} + E_{pe2}$ و:

نعلم أن سرعة المتذبذب تنعدم عندما تكون الستتالة قصوية او دنوية $\Leftrightarrow E_{c1} = E_{c2} = 0$ ومنه $E_{m1} = E_{pe1}$ و $E_{m2} = E_{pe2}$ $\Delta E_m = E_{pe2} - E_{pe1} = \frac{1}{2} k(x_2^2 - x_1^2) = -12,8 \cdot 10^{-3} J$

نتاج عن وجود الاحتكاك.

تحدث الزلازل اهتزازات أرضية تنتشر في جميع الاتجاهات يمكن تسجيلها بواسطة جهاز يدعى مسجل الهزات الأرضية (Sismographe). يؤدي مسجل الهزات وظيفته وفق مبدأ المتذبذب {جسم صلب - نابض}، الذي يمكن أن يكون في وضع رأسي أو أفقي.



سنهتم في هذا التمرين بدراسة المجموعة المتذبذبة {جسم صلب - نابض أفقي}.

نثبت بطرف نابض (R) لفاته غير متصلة وكتلته مهملة وصلابته K، جسما صلبا (S) مركز قصوره G وكتلته $m = 92 \text{ g}$. الجسم (S) قابل للانزلاق على مستوى أفقي. لدراسة حركة مركز القصور G للجسم (S) نختار معلما (O, \vec{i}) . عند التوازن يكون أقصول G منعما (شكل 1).

1. دراسة المجموعة المتذبذبة في حالة إهمال الاحتكاكات

نزيح الجسم (S) أفقيا عن موضع توازنه في المنحنى الموجب بالمسافة $X_m = 4 \text{ cm}$ ونحرره بدون سرعة بدئية عند اللحظة $t = 0$.

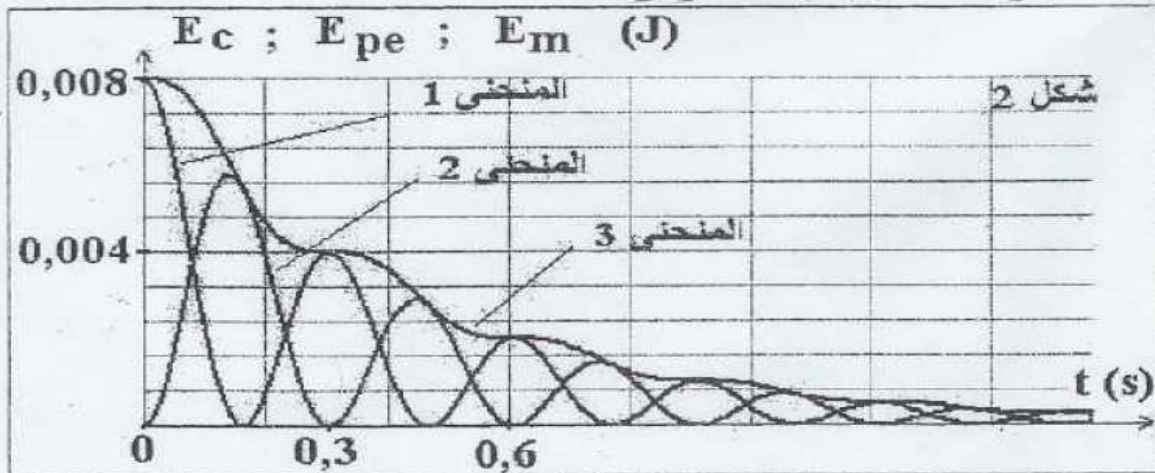
- 1.1. بتطبيق القانون الثاني لنيوتن، أثبت المعادلة التفاضلية التي يحققها الأقصول x لمركز القصور G. استنتج طبيعة حركة الجسم (S).
- 2.1. احسب صلابة النابض علما أن الدور الخاص للمجموعة المتذبذبة هو $T_0 = 0,6 \text{ s}$.
- 3.1. اكتب المعادلة الزمنية للحركة.

4.1. حدد منحنى وشدة قوة الارتداد \vec{F} المطبقة من طرف النابض على الجسم (S) عند اللحظة $t_1 = 0,3 \text{ s}$.

2. الدراسة انطاقية للمجموعة المتذبذبة

نختار الحالة التي يكون فيها النابض غير مشوه مرجعا لطاقة الوضع المرنة، والمستوى الأفقي الذي يشمل مركز القصور G مرجعا لطاقة الوضع الثقالية. نعتبر عند أصل التواريخ أن أقصول مركز قصور الجسم هو $+X_m$.

تمثل الوثيقة المبينة في الشكل (2) تغيرات الطاقة الحركية E_C وطاقة الوضع المرنة E_{pe} والطاقة الميكانيكية E_m للمجموعة المتذبذبة بدلالة الزمن.



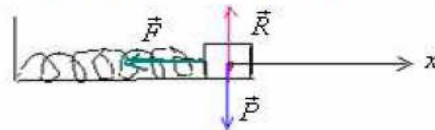
1.2. عين، معللا جوابك، المنحنى الممثل لكل من E_m و E_{pe} .

2.2. فسر تناقص الطاقة الميكانيكية E_m .

3.2. أوجد قيمة شغل القوة المطبقة من طرف النابض على الجسم (S) بين اللحظتين $t = 0$ و $t_1 = 0,3 \text{ s}$.

تصحيح موضوع الدورة الاستدراكية الحياة والأرض 2008

(1-1) الجسم S يخضع خلال حركته للقوى التالية: وزنه \vec{P} القوة المطبقة من طرف النابض \vec{F} وتأثير سطح التماس \vec{R} .



بتطبيق القانون الثاني لنيوتن: $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}_G$

$$\vec{F} = -K \cdot x \cdot \vec{i} \quad \text{ولدينا:} \quad \vec{P} + \vec{F} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}_G$$

$$\vec{P} - K \cdot x \cdot \vec{i} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}_G \quad \Leftarrow$$

$$0 - K \cdot x + 0 = m \cdot a_x \quad \text{بالإسقاط على المحور } ox :$$

$$m \cdot \ddot{x} + K \cdot x = 0 \quad \text{أي:}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}} \quad \text{حركة الجسم } S \text{ مستقيمة تذبذبية وجيبية نبضها الخاص:} \quad \ddot{x} + \frac{K}{m} \cdot x = 0$$

$$K = \frac{4\pi^2 m}{T_0^2} = \frac{4\pi^2 \times 92 \times 10^{-3}}{(0,6)^2} = 10 \text{ N/m} \Leftrightarrow T_0^2 = 4\pi^2 \frac{m}{K} \Leftrightarrow T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{K}{m}}} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{K}} : \text{الدور الخاص للحركة (2-1)}$$

$$x = 4 \times 10^{-2} \cdot \cos\left(\frac{10\pi}{3}t + \varphi\right) : \text{أي} \quad x = x_m \cdot \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) = 4 \times 10^{-2} \cdot \cos\left(\frac{2\pi}{0,6}t + \varphi\right) : \text{المعادلة الزمنية للحركة (3-1)}$$

$$x = 4 \times 10^{-2} \cdot \cos\frac{10\pi}{3}t : \text{وبالتالي} \quad \varphi = 0 \Leftrightarrow \cos\varphi = 1 \Leftrightarrow x = 4 \times 10^{-2} \text{ m} \quad , \quad t = 0 : \text{لدينا عند اللحظة}$$

$$\vec{F} = -K \cdot x \cdot \vec{i} : \text{قوة الإرتداد} \quad x = 4 \cdot 10^{-2} \cos\frac{10\pi}{3} \times 0,3 = 4 \cdot 10^{-2} \cdot \cos\pi = -4 \times 10^{-2} \text{ m} \quad t = 0,3 \text{ s} : \text{عند اللحظة (4)}$$

$$F = -K \cdot x = -10 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1} \times (-4 \times 10^{-2} \text{ m}) = 0,4 \text{ N} : \text{مع} \quad x < 0 : \text{القوة } \vec{F} \text{ لها نفس منحنى } \vec{i} \text{ شدتها}$$

أي النابض مكبس يسلط قوة دافعة ، قوة ارتداد تسعى على رد الجسم S إلى موضع توازنه المستقر.

$$E_{pe} = \frac{1}{2} K \cdot x^2 : \text{طاقة الوضع المرنة (1-2) : الدراسة الطاقية للمجموعة المتذبذبة}$$

$$E_{pe} = \frac{1}{2} \cdot 10 \cdot (4 \cdot 10^{-2})^2 = 0,008 \text{ J} \Leftrightarrow x = x_m \quad , \quad t = 0 : \text{عند اللحظة (1) يمثل}$$

$$E_c = \frac{1}{2} m v^2 : \text{وبما أن} \quad v = 0 \quad , \quad t = 0 : \text{عند} \quad E_c = 0 : \text{أي} \quad E_c = 0 : \text{المنحنى (2) يمثل}$$

$$E_m = E_c + E_{pe} : \text{في كل لحظة لدينا} \Leftrightarrow E_m = E_c + E_{pe} : \text{المنحنى (3) يمثل}$$

(2-2) يعزى تناقص الطاقة الميكانيكية إلى وجود الاحتكاك .

(3-2) شغل القوة المطبقة من طرف النابض على الجسم بين اللحظتين $t_0 = 0$ و $t_3 = 0,3 \text{ s}$ هو :

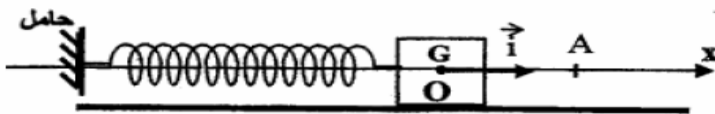
$$W\vec{F} = \frac{1}{2} K (x_0^2 - x_3^2) \quad \text{لدينا} \quad x_0 = x_m = 4 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$x_3^2 = 2 \frac{E_{pe3}}{K} = 2 \times \frac{0,004}{10} = 8 \times 10^{-4} \Leftrightarrow E_{pe3} = 0,004 \text{ J} \quad , \quad t = 0,3 \text{ s} \quad \text{ومبانيا عند اللحظة} \quad E_{pe3} = \frac{1}{2} K x_3^2 : \text{نعلم أن}$$

$$W\vec{F} = \frac{1}{2} K (x_0^2 - x_3^2) = \frac{1}{2} \cdot 10 (16 \cdot 10^{-4} - 8 \cdot 10^{-4}) = 4 \cdot 10^{-3} \text{ J}$$

5- موضوع الدورة العادية علوم رياضية 2010

المجموعة الميكانيكية المتذبذبة هي مجموعة ميكانيكية تنجز حركة دورية ذهابا وإيابا حول موضع توازنها المستقر .



شكل 2

يتكون نواس مرن أفقي من جسم صلب (S) كتلته m ، مثبت بطرف نابض لفاته غير متصلة وكتلته مهملة وصلابته K . الطرف الآخر للنابض مثبت في حامل ثابت

كما يبين الشكل (2) .

عند التوازن ، ينطبق مركز القصور G للجسم (S) مع الأصل O لمعلم الفضاء (O, \vec{i}) المرتبط بالأرض . نزيح الجسم (S) عن موضع توازنه في المنحنى الموجب إلى أن ينطبق مركز قصوره G مع نقطة A تبعد عن O بمسافة d . نعتبر الحالتين التاليتين :

- الحالة الأولى : نحرر الجسم (S) عند النقطة A ، بدون سرعة بدئية ، عند لحظة $t = 0$.

- الحالة الثانية : نرسل الجسم (S) انطلاقا من النقطة A في المنحنى السالب، بسرعة بدئية \vec{v}_A ، عند لحظة $t = 0$.

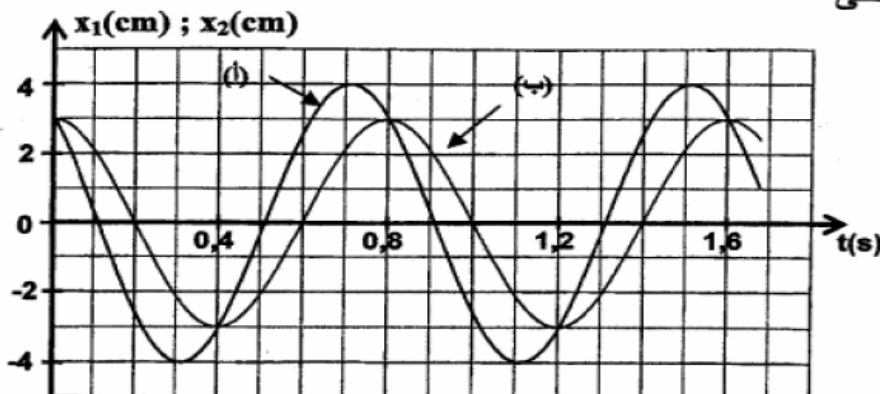
في الحالتين ينجز الجسم (S) حركة تذبذبية حول موضع توازنه O .

1- أثبت المعادلة التفاضلية التي يحققها الأقسام x لمركز القصور G .

2- أوجد التعبير الحرفي للدور الخاص T_0 للمتذبذب ليكون حل المعادلة التفاضلية هو :

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

3- نحصل ، بواسطة جهاز ملائم ، على منحنى



شكل 3

تطور الأقسام x_1 و x_2 لمركز قصور

الجسم (S) ، تباعا ، في الحالتين الأولى

والثانية ، كما يبين الشكل (3) .

عين ، معلقا جوابك ، المنحنى الموافق

لحركة المتذبذب في الحالة الأولى .

4- نعتبر المتذبذب في الحالة الثانية ،

ونرمز لوسع حركته بـ x_{m2} وللطور

عند أصل التواريخ بـ φ_2 .

4.1- حدد من المبيان الممثل في الشكل (3)

قيمة المسافة d وقيمة الوسع x_{m2} .

4.2- بتطبيق انحفاظ الطاقة الميكانيكية ، بين أنه يمكن التعبير عن الوسخ x_{m2} بالعلاقة :

$$x_{m2} = \sqrt{\frac{m \cdot v_A^2}{K} + d^2}$$

4.3- أوجد تعبير $\tan \varphi_2$ بدلالة d و x_{m2}

تصحیح موضوع الدورة العادية علوم رياضية 2010

(1) المجموعة المدروسة: الجسم (S)

- جرد القوى:

\vec{P} : وزن الجسم.

\vec{T} : القوة المقرونة بتوتر النابض.

\vec{R} : القوة المقرونة بتأثير السطح.

تطبيق القانون الثاني لنيوتن :

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

$$0 - Kx + 0 = ma_x = m \frac{d^2x}{dt^2}$$

(2) $T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$ الحالة الأولى: تم تحرير الجسم بدون سرعة بديّة سيحتفظ بالوسع $x_{1m} = 3cm$ وهو يوافق المنحنى (ب)

الحالة الثانية: الجسم تم تحريره بسرعة بديّة سيصبح وسع حركته أكبر وهو يوافق المنحنى (أ) $x_{2m} = 4cm$

4-4 $d = 3cm$ و $x_{2m} = 4cm$ -2-4 بتطبيق قانون انحفاظ الطاقة الميكانيكية للمجموعة المتذبذبة في الحالة 2 بين الموضع A

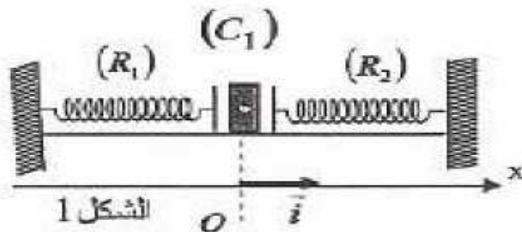
والموضع الموافق ل: $x_2 = x_{2m}$ حيث تصبح السرعة منعدمة: $E_{cA} + E_{eA} = 0 + E_{e,max} \Leftrightarrow \frac{1}{2}m \cdot v_A^2 + \frac{1}{2}k \cdot d^2 = \frac{1}{2}K \cdot x_{2m}^2$ ومنه:

$$x_{2m} = \sqrt{\frac{m \cdot v_A^2}{K} + d^2} \quad 4-3 \text{ من خلال الشروط البدئية لدينا: } d = x_{2m} \cdot \cos \varphi_2 \Leftrightarrow \cos \varphi_2 = \frac{d}{x_{2m}} \text{ ولدينا: عند } t=0, v < 0 \Leftrightarrow$$

$$\sin \varphi_2 < 0 \text{ أي: } -x_{2m} \cdot \frac{2\pi}{T_0} \sin \varphi_2 < 0 \Leftrightarrow \sin \varphi_2 > 0 \text{ ومن جهة أخرى لدينا: } 1 - \frac{1}{(\cos \varphi_2)^2} = (tg \varphi_2)^2 \text{ ومنه } tg \varphi_2 = \sqrt{\left(\frac{x_{2m}}{d}\right)^2 - 1}$$

6-موضوع علوم رياضية الدورة الاستدراكية 2008

أثناء إجراء البحوث داخل مركبة فضائية في مدارها حول الأرض، يقوم رجل الفضاء بقياس كتل بعض الأحسام، وذلك باستعمال جهاز مكون من مقصورة (A) كتلتها $m = 200g$ قابلة للانزلاق على مستوى أفقي بدون احتكاك. المقصورة مرتبطة بطرفي نابضين (R_1) و (R_2) لهما نفس الصلابة k و نفس الطول الأصلي l_0 . الطرف الآخر لكل نابض مثبت بحامل ثابت (شكل 1). عند التوازن يكون طول كل نابض أكبر من طوله الأصلي.



قبل استعمال هذا الجهاز داخل المركبة الفضائية خضع للتجربة التالية على سطح الأرض:

وضع جسم صلب (C_1) كتلته $M_1 = 100g$

داخل المقصورة (A) و أزيحت المجموعة (S) المكونة من المقصورة (A) و الجسم (C_1) عن موضع توازنها G_0 المنطبق مع أصل المعلم (O, \vec{i})

نحو اليمين بمسافة X_m و حررت بدون سرعة بديّة، فأنجز مركز القصور G للمجموعة (S) حركة تذبذبية حول موضع توازنها بحيث بقي النابضان مطالين.

مكن حاسوب مزود بنظام المسك من تسجيل المنحنى الممثل لتغيرات الأفضول x لمركز القصور G للمجموعة (S) بدلالة الزمن (شكل 2).

1- بين أن للنابضين، عند التوازن، نفس الإطالة $\Delta l_1 = \Delta l_2 = \Delta l_0$.

2- بين أن الأفضول x لمركز قصور المجموعة (S) يحقق المعادلة التفاضلية التالية:

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{2k}{m + M_1} x = 0$$

3- يكتب حل المعادلة التفاضلية على الشكل:

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

3.1 - حدد انطلاقاً من المبيان الطور φ للحركة.

3.2 - باستعمال المعادلة التفاضلية و حلها،

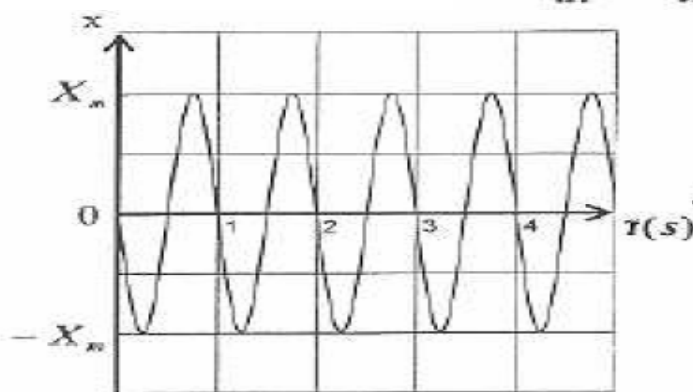
أوجد تعبير الدور الخاص T_0 للحركة

بدلالة M_1 و m و k .

3.3 - باستغلال مبيان الشكل 2، احسب قيمة

الصلابة k . تأخذ $\pi^2 = 10$.

3.4 - أنجز رجل الفضاء نفس التجربة

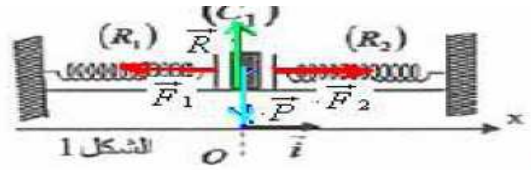


شكل 2

باستعمال نفس الجسم (C_1) ونفس الجهاز السابق داخل

مركبة فضائية في مدارها حول الأرض ، فوجد نفس القيمة للدور الخاص T_0 . ماذا تستنتج؟
3.5 - استعمل رجل الفضاء نفس الجهاز السابق لقياس الكتلة M_2 لجسم (C_2) دخل المركبة الفضائية، فوجد أن قيمة الدور الخاص للمتذبذب هي: $T_0' = 1,5 s$ ، استنتج قيمة M_2 .

تصحيح موضوع علوم رياضية الدورة الاستدراكية 2008



1. المجموعة المدروسة { الجسم C_1 + المقصورة } كتلتها: $m + M_1$.
تخضع المجموعة عند التوازن للقوى التالية :

\bar{P} : وزن المجموعة .
 \bar{F}_1 : القوة المطبقة من طرف النابض R_1 .
 \bar{F}_2 : القوة المطبقة من طرف النابض R_2 .
 \bar{R} : تأثير سطح التماس .

بتطبيق شرط التوازن : $\Sigma \bar{F} = \bar{0}$

$$\bar{F}_1 + \bar{F}_2 + \bar{P} + \bar{R} = \bar{0}$$

مع : قيمة جبرية x .

$$F_1 = k(\Delta l_0 + x) \quad \text{و} \quad F_2 = k(\Delta l_0 - x)$$

2- خلال الحركة :

بتطبيق القانون الثاني لنيوتن :

$$\bar{F}_1 + \bar{F}_2 + \bar{P} + \bar{R} = (M_1 + m) \cdot \vec{a}_G$$

بالإسقاط على ox :

$$-F_1 + F_2 + 0 + 0 = (M_1 + m) \cdot a_x$$

$$-k(\Delta l_0 + x) + k(\Delta l_0 - x) + 0 + 0 = (M_1 + m) \cdot a_x$$

$$-k\Delta l_0 - kx + k\Delta l_0 - kx = (M_1 + m) \cdot \ddot{x}$$

$$-2kx = (M_1 + m) \cdot \ddot{x}$$

$$\ddot{x} + \frac{2k}{M_1 + m} x = 0 \quad \text{أي} \quad \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{2k}{M_1 + m} x = 0$$

بالإسقاط على ox : $-F_1 + F_2 + 0 + 0 = 0$ $\Leftrightarrow -k\Delta l_1 + k\Delta l_2 = 0$ $\Leftrightarrow k\Delta l_2 = k\Delta l_1$

مع : قيمة جبرية x .

$$F_2 = k(\Delta l_0 - x) \quad \text{و} \quad F_1 = k(\Delta l_0 + x)$$

2- خلال الحركة :

بتطبيق القانون الثاني لنيوتن :

$$\bar{F}_1 + \bar{F}_2 + \bar{P} + \bar{R} = (M_1 + m) \cdot \vec{a}_G$$

بالإسقاط على ox :

$$-F_1 + F_2 + 0 + 0 = (M_1 + m) \cdot a_x$$

$$-k(\Delta l_0 + x) + k(\Delta l_0 - x) + 0 + 0 = (M_1 + m) \cdot a_x$$

$$-k\Delta l_0 - kx + k\Delta l_0 - kx = (M_1 + m) \cdot \ddot{x}$$

$$-2kx = (M_1 + m) \cdot \ddot{x}$$

$$\ddot{x} + \frac{2k}{M_1 + m} x = 0 \quad \text{أي} \quad \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{2k}{M_1 + m} x = 0$$

3-1-3 حل المعادلة التفاضلية السابقة يكتب كما يلي : $x(t) = X_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} t + \varphi\right)$ من خلال الشكل 2 لدينا : $x = 0$ عند اللحظة : $t = 0$.

$$\varphi = \pm \frac{\pi}{2} \quad \Leftrightarrow \quad \cos \varphi = 0 \quad \Leftrightarrow \quad 0 = X_m \cos(\varphi) \quad \text{إذن :}$$

ومن خلال المنحنى ، عند $t = 0$ تنتقل المجموعة في عكس منحنى ox $\Leftrightarrow v < 0$ عند $t = 0$

$$\varphi = +\frac{\pi}{2} \quad \Leftrightarrow \quad \varphi > 0 \quad \Leftrightarrow \quad \sin \varphi > 0 \quad \Leftrightarrow \quad v = -x_m \sin(\varphi) < 0 \quad \text{عند} \quad t = 0 \quad v = x = -x_m \sin\left(\frac{2\pi}{T} t + \varphi\right)$$

3-2- من خلال المعادلة التفاضلية للحركة :

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m + M_1}{2k}} \quad \Leftrightarrow \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{2k}{m + M_1}} \quad \Leftrightarrow \quad \omega_0^2 = \frac{2k}{m + M_1} \quad \ddot{x} + \frac{2k}{M_1 + m} x = 0$$

3-3 مبيانيا لدينا : $T = 1s$

$$k = \frac{4 \cdot \pi^2 (m + M_1)}{2T^2} = \frac{0,3kg \cdot 4 \cdot (10)}{2 \cdot (1s)^2} = 6N / m \quad \Leftrightarrow \quad \frac{T^2}{4\pi^2} = \frac{m + M_1}{2k}$$

4-3 الدور الخاص للمجموعة لا يتعلق سوى بكتلتها وصلابة النابض .

$$M_2 = \frac{k T_2'^2}{2\pi^2} - m = \frac{6N \cdot m^{-1} \cdot (1,5s)^2}{20} - 0,2kg = 0,475kg = 475g \quad \Leftrightarrow \quad \frac{T_2'^2}{4\pi^2} = \frac{m + M_2}{2k} \quad \Leftrightarrow \quad T_2' = 2\pi \sqrt{\frac{m + M_2}{2k}} \quad -4-4$$

نهمل جميع الاحتكاكات ونأخذ $g = 10 \text{ m.s}^{-2}$ و $\pi^2 = 10$.

نعتبر المجموعة S: المسئلة في الشكل (1) والمكونة من:

- نابض لثافته غير متصله وكتلته سهله وصلابته K ، ثبت أحد طرفيه بحامل بينما ثبت الطرف الآخر

بجسم صلب S_1 مركز قصوره G_1 وكتلته $m_1 = 100 \text{ g}$.

- بكرة متجانسة كتلتها $m = 2 m_1$ وشعاعها r ؛ قابلة للدوران في المستوى الراسي حول محور أفقي

ثابت Δ يمر من مركزها O. عزم قصور البكرة بالنسبة للمحور Δ هو $J_\Delta = \frac{1}{2} m r^2$.

- خيط غير مدود كتلته مهملة ويمر دون انزلاق بمجرى البكرة، ثبت أحد طرفيه بالجسم S_1 و ثبت طرفه

الأخر بجسم S_2 مركز قصوره G_2 وكتلته $m_2 = m_1$.

عند التوازن يكون النابض مطالا ب Δl_0 و G_1 و G_2 منطبقا

مع الأصل O_1 للمعلم (O_1, \vec{i}) و G_2 و O_2 منطبقا مع

الأصل O_2 للمعلم (O_2, \vec{k}) والمسافة الفاصلة

بين المستوى الأفقي المار من G_1 و O_2 هي h.

نزح الجسم S_1 عن موضع توازنه في المنحنى الموجب

بمسافة x_m ثم نحرره بدون سرعة

بدنية عند اللحظة $t = 0$.

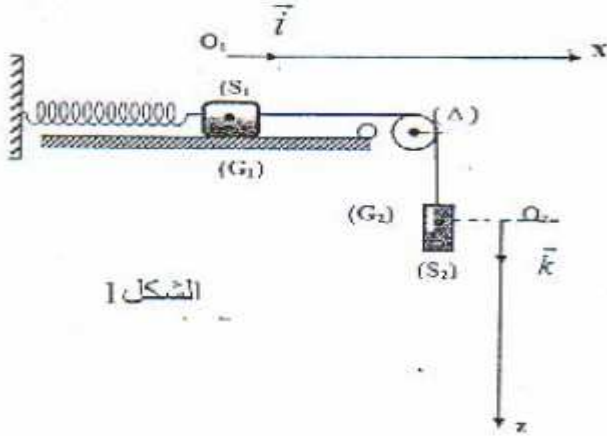
يمثل الشكل (2) جزءا من تسجيل حركة النقطة G_1

بالسلم الحقيقي خلال مدد زمنية متتالية

ومتساوية $\tau = 40 \text{ ms}$.

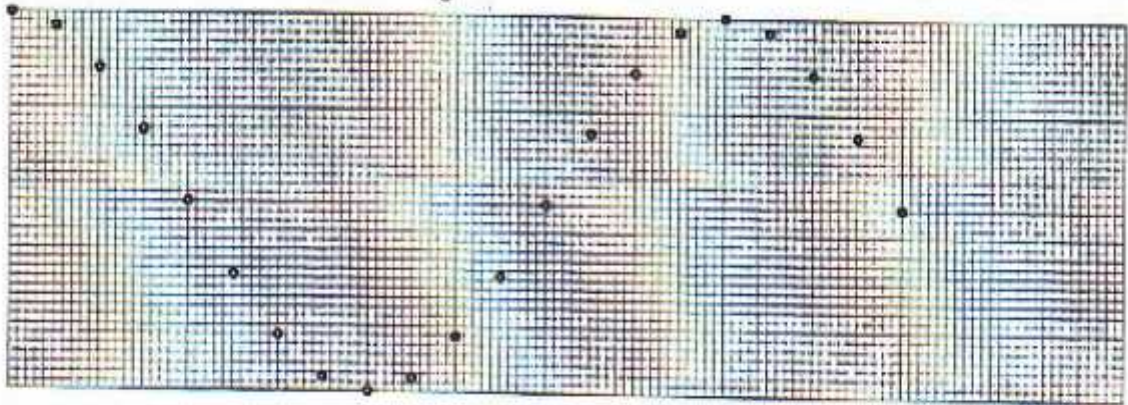
1- ماذا يمثل المنحنى عندما نصل نقط التسجيل

بعضها ببعض؟



الشكل 1

2- بين أن النبض الخاص لحركة المتذبذب هو $\omega_0 = \frac{25}{8} \pi \text{ rad.s}^{-1}$.



الشكل 2

3- نمعلم عند لحظة t موضع G_1 بالأفصول x وموضع G_2 بالأنسوب z.

3.1- اكتب المعادلة الزمنية $x(t)$ لحركة مركز القصور G_1 .

3.2- عبر عن الطاقة الحركية للجسم S_1 بدلالة m_1 و ω_0 و x_m و x. احسب قيمتها القصوية.

3.3- أوجد تعبير طاقة الوضع للمجموعة S.

نختار المستوى الأفقي الذي تنتمي إليه النقطة O_2 مرجعا لطاقة الوضع الثقالية والحالة التي يكون فيها

النابض غير مشوه مرجعا لطاقة الوضع المرنة.

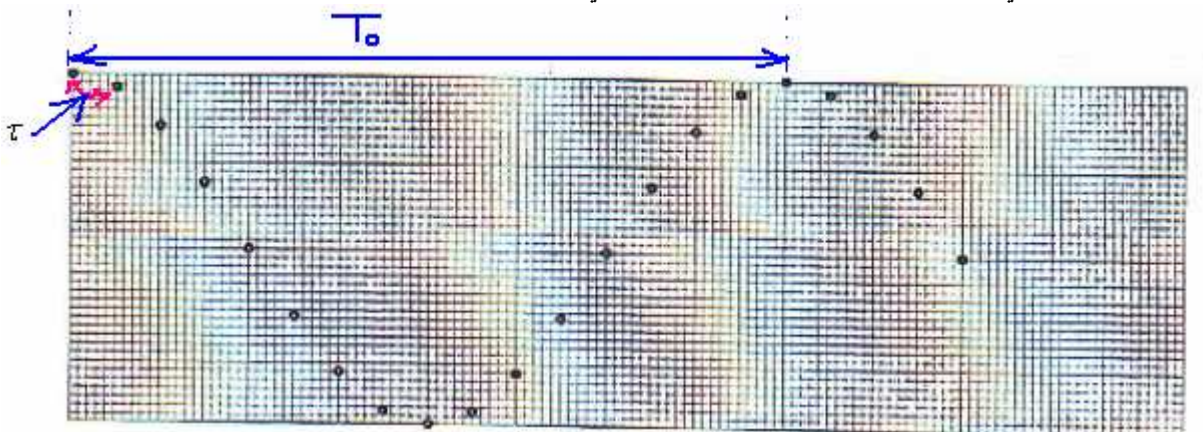
3.4- أوجد ، اعتمادا على الدراسة الطاقية ، المعادلة التفاضلية لحركة الجسم S_2 واستنتج قيمة

الصلابة K للنابض.

تصحيح موضوع الوطني - علوم رياضية الدورة الاستدراكية 2007:

1- المنحنى المحصل عليه يمثل تغيرات استطالة مركز قصور الجسم S_1 بدلالة الزمن : $x=f(t)$.

2- بما أن المدة التي تفصل نقطتين متتاليتين من التسجيل هي τ .



$$\omega_o = \frac{2\pi}{T_o} = \frac{2\pi}{16\tau} = \frac{2\pi}{16 \times 40.10^{-3}s} = \frac{2\pi}{0,64} = \frac{200\pi}{64} = \frac{25 \times 8\pi}{8 \times 8} = \frac{25\pi}{8} \quad \Leftrightarrow \quad T_o = \frac{2\pi}{\omega_o} : \text{مع } T_o = 16\tau \text{ نجد مبيانيا}$$

$$v = \dot{x} = -x_m \cdot \omega_o \cdot \sin(\omega_o t + \varphi) \quad \Leftrightarrow \quad x = x_m \cdot \cos(\omega_o t + \varphi) \quad \text{-3-1}$$

$$E_{c1} = \frac{1}{2} m_1 \cdot v^2 = \frac{1}{2} m_1 \cdot \dot{x}^2 = \frac{1}{2} m_1 \cdot x_m^2 \cdot \omega_o^2 \cdot \sin^2(\omega_o t + \varphi) \quad \text{-3-2}$$

$$E_{c1} = \frac{1}{2} m_1 \cdot \omega_o^2 (x_m^2 - x^2) \quad \Leftrightarrow \quad E_{c1} = \frac{1}{2} m_1 \cdot x_m^2 \cdot \omega_o^2 [1 - \cos^2(\omega_o t + \varphi)] = \frac{1}{2} m_1 \cdot \omega_o^2 (x_m^2 - x^2)$$

$$E_{c1} \max = \frac{1}{2} m_1 \cdot \omega_o^2 x_m^2 \quad \Leftrightarrow \quad E_c \text{ قصوية بالنسبة ل: } x=0$$

-4-3 عندما يكون النابض مطالا بمسافة x .

$$E_e = \frac{1}{2} K(x + x_o)^2 : \text{تكون الطاقة المرنة للنواس المرن}$$

$$E_{c1} = \frac{1}{2} m_1 \cdot v^2 : \text{الطاقة الحركية للجسم } S_1$$

$$E_c = \frac{1}{2} J_A \cdot \omega^2 : \text{الطاقة الحركية للجيرة}$$

$$E_{c2} = \frac{1}{2} m_2 \cdot v^2 : \text{الطاقة الحركية للجسم } S_{21}$$

$$E_{pp} = -m \cdot g \cdot x : \text{طاقة الوضع الثقالية للجسم } S_2 \text{ والطاقة الكلية للمجموعة}$$

$$E = \frac{1}{2} K(x + x_o)^2 + \frac{1}{2} m_1 \cdot v^2 + \frac{1}{2} m_2 \cdot v^2 + \frac{1}{2} J_A \cdot \omega^2 - mgx$$

$$\Leftrightarrow m_2 g = K \cdot x_o : \text{باعتبار شرط التوازن } E = \frac{1}{2} Kx^2 + \frac{1}{2} Kx_o^2 + Kx \cdot x_o + \frac{1}{2} m_1 \cdot v^2 + \frac{1}{2} m_2 \cdot v^2 + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} M \cdot R^2\right) \cdot \frac{v^2}{R^2} - mgx$$

$$E = \frac{1}{2} Kx^2 + \frac{1}{2} Kx_o^2 + v^2 \left(\frac{1}{2} m_1 + \frac{1}{2} m_2 + \frac{1}{2} M\right) \quad \Leftrightarrow \quad \omega = \frac{v}{R} : \text{و } Kx \cdot x_o - mgx = 0$$

$$E = Kx^2 + Kx_o^2 + v^2 \left(m_1 + m_2 + \frac{M}{2}\right) \quad \Leftrightarrow \quad E = Kx^2 + Kx_o^2 + m_1 \cdot v^2 + m_2 \cdot v^2 + \frac{1}{2} M \cdot v^2 \Leftrightarrow$$

$$Kx + 0 + \ddot{x} \left(m_1 + m_2 + \frac{M}{2}\right) = 0 \quad \Leftrightarrow \quad 2Kx \cdot \dot{x} + 0 + 2 \cdot \dot{x} \cdot \ddot{x} \left(m_1 + m_2 + \frac{M}{2}\right) = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \frac{dE}{dt} = 0 : \text{وبما أن الطاقة الكلية ثابتة}$$

$$\text{وهي المعادلة التفاضلية للحركة. } \ddot{x} + \frac{K}{3m} x = 0 : \text{أي } 3m \cdot \ddot{x} + Kx = 0, \quad M=2m \text{ و } m_1=m_2=m$$

$$\frac{K}{3m} = \left(\frac{25\pi}{8}\right) \frac{K}{3m} \quad \Leftrightarrow \quad \omega_o = \frac{25\pi}{8} \quad \text{ولدينا} \quad \omega_o = \sqrt{\frac{K}{3m}} : \text{ومنه ، النبض الخاص للحركة}$$

$$K = 29N/m \quad K = 3m \cdot \left(\frac{25\pi}{8}\right)^2 = 3 \cdot 0,1 \times \left(\frac{25\pi}{8}\right)^2 \approx 29N/m$$

8 - التمرين الثامن:

المجموعة (S) كتلة $m=200g$ ونابض (R) ذي لفات غير متصلة صلابته K في حالة توازن (الشكل).

نعتبر الاحتكاكات مهملة بين الجسم والمستوى الافقي على الجزء AB.

نزح الجسم عن موضع توازنه ب $2cm$ نحو اليمين ونحرره بدون سرعة بدئية في لحظة نعتبرها اصلا للتواريخ ($t=0$) فينجز حركة ذهاب

واباب حول موضع التوازن O. نقيس المدة الزمنية لعشر ذنذبات فنجد $\Delta t = 5s$

1 - بتطبيق القانون الثاني لنيوتون ، اوجد المعادلة التفاضلية لحركة الجسم ما طبيعة الحركة؟

2 - ما قيمة الصلابة K للنابض؟ نعتبر $\pi^2 = 10$

3 - اكتب المعادلة الزمنية للحركة أي حل المعادلة التفاضلية.

4 - ما قيمة السرعة القصوية للجسم؟

5 - عند مرور الجسم من موضع التوازن ينفصل عن النابض فيصل الى النقطة B بالسرعة المحددة في السؤال 3 ليتوقف في النقطة C .

1-5 بتطبيق مبرهنة الطاقة الحركية بين B و C ، اوجد تعبير وقيمة شغل القوة \bar{R} المسلطة من طرف المستوى الافقي BC على (S). استنتج طبيعة التماس.

$$g = 10m/s^2$$

$$2-5 احسب الشدة f لقوة الاحتكاك والتي نعتبرها ثابتة. BC=20cm$$

تصحيح:

1- المعادلة التفاضلية $m\ddot{x} + K.x + 0$ الحركة مستقيمة تذبذبية وجيبية $\omega_o^2 = \frac{K}{m}$ -2 ولدينا $T_o = \frac{5}{10} = 0,5s$ و $\omega_o = \frac{2\pi}{T_o} = 4\pi$

3- المعادلة الزمنية $K = m.\omega_o^2 = 0,2.(4.\pi)^2 = 32N/m$ لأن من خلال الشروط البدنية نجد : $\varphi = 0$ -4 $x = 2.10^{-2} \cos 4\pi.t$

5- $v = \sqrt{\frac{K.x_m^2}{m}} = x_m \cdot \sqrt{\frac{k}{m}} = 2.10^{-2} \cdot \sqrt{\frac{32}{0,2}} \approx 0,25m/s \leftarrow \frac{1}{2}m.v^2 = \frac{1}{2}K.x_m^2 \leftarrow E_{c_{max}} = E_m = \frac{1}{2}K.x_m^2$

مع $E_{cc} - E_{cB} = W\vec{R} + W\vec{P}$ و $E_{cc} = 0$ و $W\vec{P} = 0$ ومنه $-E_{cB} = W\vec{R} \leftarrow W\vec{R} = -\frac{1}{2}m.v_B^2 = -0,5 \times 0,2 \times 0,064 = -6,4.10^{-3} J$

-2-5 $f = \frac{-W\vec{R}}{BC} = \frac{-6,4.10^{-3}}{0,2} = 0,032N \leftarrow W\vec{R} = -f.BC$

SBIRO Abdelkrim Lycée Agricole Oulad-Taima région d'Agadir royaume du Maroc

البريد الإلكتروني : sbiabdou@yahoo.fr

لا تنسوني بصالح دعائكم وأسأل الله لكم العون والتوفيق

www.9alami.com