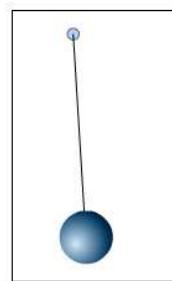


المجموعة الميكانيكية المتذبذبة

I – تقديم مجموعات ميكانيكية متذبذبة



النواص الوازن



النواص البسيط



نواس اللي



النواص المرن

1 – تعريف بالمجموعة الميكانيكية المتذبذبة

المجموعة الميكانيكية هي مجموعة تنجز حركة دورية حول موضع توازونها المستقر تذكير بتعريف الحركة الدورية : هي حركة تتكرر مماثلة لنفسها خلال مدد زمنية متساوية .

أ – النواص الوازن

النواص الوازن هو كل مجموعة غير قابلة للتشويه بإمكانها إنجاز حركة متذبذبة حول محور ثابت تحت تأثير وزنها .

مثال : رقصان ساعة جدارية :

عند حركة الرقصان ، يخضع إلى القوى التالية : \bar{P} وزن الرقصان . \bar{R} تأثير المحور (Δ) محور الدوران .

القوى التي لها مفعول على حركة الرقصان هي وزنه فقط ، بينما \bar{R} ليس لها أي مفعول على حركة الرقصان .

ب – النواص البسيط

النواص البسيط هو كل نقطة مادية تتارجح على مسافة ثابتة من محور أفقي ثابت عملياً للحصول على نواص بسيط نعلق جسم صغير كثافته جد عالية بطرف خيط كتلته مهملة وغير قابل للامتداد ونشد الطرف الآخر بحامل ثابت .

عند حركة النواص البسيط فهو يخضع للقوى التالية : \bar{P} وزن الجسم و \bar{F} تأثير الخيط على الجسم .

القوة الوحيدة التي لها مفعول على حركة النواص البسيط هي وزنه فقط ، بينما \bar{F} خط تأثيرها يتقاطع مع محور الدوران وبالتالي ليس لها مفعول على حركته .

ملحوظة : أبعاد الجسم جد صغيرة أما طول الخيط ($\ell \ll r$) يمكن اعتبار في هذه الحالة أن الجسم نقطياً والنواص البسيط متذبذباً ميكانيكيًا مثالياً وحالة خاصة للنواص الوازن .

ج – نواص اللي

نواص اللي جهاز يتكون من سلك فلزي ثبت أحد طرفيه إلى حامل ، ومن قضيب متجلنس معلق من مركز قصورة بالطرف الثاني للسلك .

عند إدارة القضيب أفقياً بزاوية θ حول المحور (Δ) المجسم بالسلك ، فإن السلك يلتوي ، فيسعى للعودة إلى حالته البدئية ،

وهي مزدوجة ارتداد *Couple de rappel* تقاوم التواء السلك وبالتالي تحدث حركة متذبذبة للقضيب حول موضع توازونه المستقر .

د – النواص المرن

يتكون النواص المرن من جسم صلب معلق بطرف نابض ذي لفات غير متصلة وكتلة مهملة الثاني للنابض مثبت بحامل ثابت .

عند تشويه النابض وتحريره نلاحظ أن ينجز حركة تذبذبية حول موضع توازنه المستقر ، تعزى هذه الحركة إلى القوة المطبقة من طرف النابض على الجسم والتي تتعلق بحالة النابض إذا كان مطالاً أو مكبوساً أو مضغوطاً إذ تقاوم هذه القوة تشوّه النابض ، لذلك تسمى بقوة الارتداد .

2 – الحركة التذبذبية ومميزاتها .

2 – 1 تعريف

الحركة التذبذبية هي حركة دهاب وإياب حول موضع معين ، وهي حركة تميز المتذبذبات الميكانيكية هناك ثلاثة أنواع للحركة التذبذبية :

– الحركة التذبذبية الحرجة : هي التي ينجزها متذبذب ميكانيكي دون اكتساب طاقة ما من المحيط الخارجي بعد إحداث حركته .

– الحركة التذبذبية المصانة : هي التي ينجزها المتذبذب وذلك بتعويض الطاقة المفقودة خلال التذبذبات بواسطة جهاز خارجي . مثال الساعة الحائطية .

الحركة التذبذبية القسرية : عندما تفرض مجموعة ميكانيكية تسمى بالمشير تردد لذبذبات على المجموعة المتذبذبة والتي تسمى بالرنان .

2 – 2 مميزات الحركة التذبذبية

أ – موضع التوازن المستقر

كل متذبذب ميكانيكي حر لا يمكنه أن ينجز حركته التذبذبية إلا حول موضع توازنه المستقر

ب – وسع الحركة

وسع الحركة لمتذبذب ميكانيكي حر وغير محمد هو القيمة القصوى الموجبة التي يأخذها المقدار الذي يعبر عن مدى ابتعاد أو انحراف المتذبذب عن موضع توازنه المستقر .

بالنسبة للنواص الوازن والنواص البسيط ونواص اللي تستعمل الأصول الزاوي θ .
بالنسبة للنواص المرن ، تستعمل الأصول المنحني (حركة إزاحة مستقيمية)

مثال :

• النواص الوازن

عند إزاحة النواص الوازن عن موضع توازنه المستقر ، ثم نحرره ، ينجز ذبذبات حرة في المستوى الرأسى الذى يحتوى على الموضع البديهى وعلى موضع التوازن المستقر لمركز قصوره G .

الأصول الزاوي لنواص وازن (أو بسيط) هو الزاوية الموجبة $\theta(t)$ بحيث :

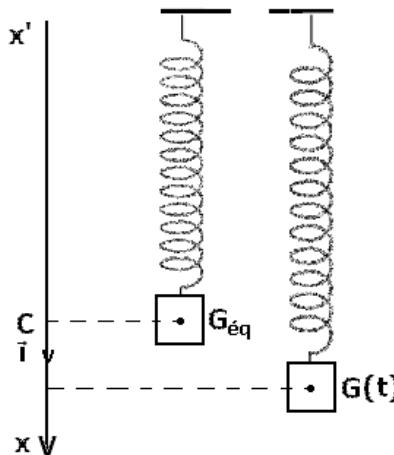
$G_{(eq)}$ موضع G عند التوازن المستقر $G_{(t)}$ هو موضع G عند اللحظة t .

أثناء الحركة يأخذ الأصول الزاوي θ قيمة موجبة وقيمة سالبة .
وإهمال الخمود بالنسبة للذبذبات الأولى ، يتغير θ بين قيمة قصوى θ_m وقيمة دنيا $(-\theta_m)$ وتسمى القيمة المطلقة لهاتين القيمتين وسع الحركة للنواص الوازن الحر وغير محمد .

• النواص المرن

عند إزاحة الجسم عن موضع توازنه المستقر وفق اتجاه محور النابض وتحريره ، فإنه ينجز حركة تذبذبية حرجة حول هذا الموضع . نعلم مواضع مركز قصور النواص المرن في المعلم $(O, \bar{i}, \bar{j}, \bar{k})$ متعامد

وممنظم محوره (\bar{i}, O) رأسى ووجه نحو الأسفل بالأصول (\bar{x}, t) بحيث أن $\bar{i} = x(t)$ $\bar{G}_{(eq)} = G$ موضع G عند التوازن المستقر .



أثنا الحركة الحرة وغير المحمدة للنواص ، تأخذ x قيماً موجبة أكبرها x_m وقيماً سالبة أصغرها $-x_m$ ، نسمى x_m وسعاً الحركة للنواص المرن .

ج - الدور الخاص

الدور الخاص T_0 لمتذبذب ميكانيكي حر وغير محمد هو المدة الزمنية الفاصلة بين مرورين متتاليين للمتذبذب من موضع توازنه المستقر في نفس المنحى ، وحدته في النظام العالمي للوحدات هي الثانية (s)

2 - 3 خمود الذبذبات الميكانيكية

أ - ظاهرة الخمود

تجربة :

عند إزاحة متذبذب ميكانيكي (مثلاً نواص وزان) عن موضع توازنه المستقر وتحريره ، فإنه ينجز ذبذبات حرة يتناقص وسعها تدريجياً مع الزمن ، إلى أن يتوقف عند موضع توازنه المستقر ، تسمى هذه الظاهرة ظاهرة الخمود الميكانيكي .

تعزيز هذه الظاهرة إلى الاحتکاکات والتي يمكن تصنيفه إلى نوعين :

- احتکاکات صلبة والتي ينتج عنها خمود صلب للذبذبات .

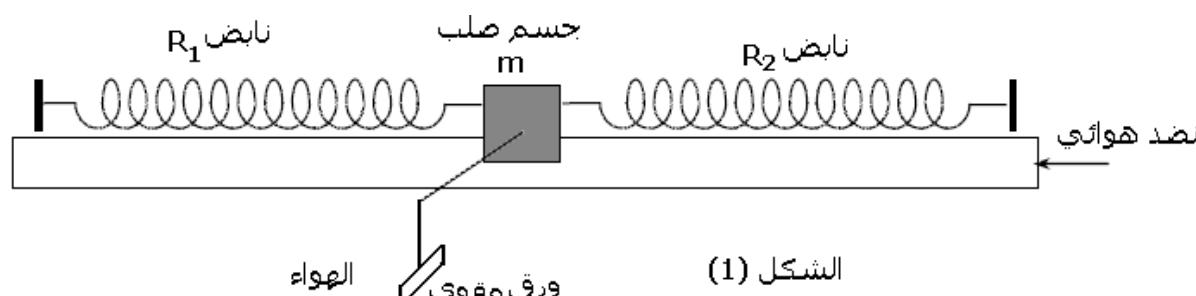
- احتکاکات مائعة والتي ينتج عنها خمود مائع للذبذبات .

ب - أنظمة خمود الذبذبات الميكانيكية .

ال الخمود بالاحتکاکات المائعة :

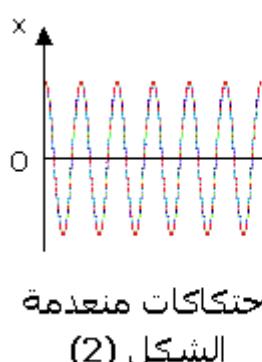
دراسة تجريبية :

نجز التركيب التجاري المبين في الشكل (1) حيث الخيال في حالة توازن فوق نصد هوائي أفقي ، بحيث يكون النابضان مطالين .

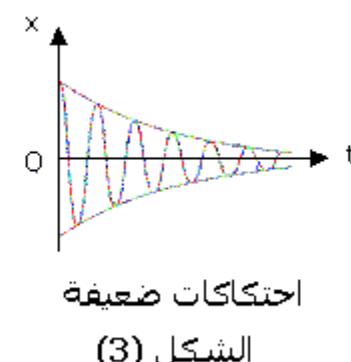


الشكل (1)

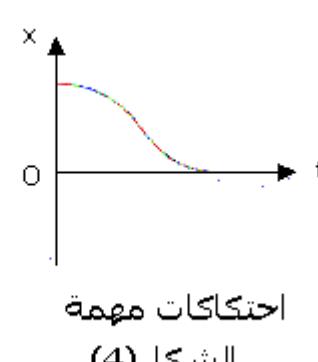
نشغل المعصفة ونزيح الخيال عن موضع توازنه ، ثم نحرره بدون سرعة بدئية . فنحصل على الشكل (2) نثبت على الخيال قطعة من الورق المقوى ونعيد نفس التجربة فنحصل على المنحنى الشكل



احتکاکات منعدمة
الشكل (2)



احتکاکات ضعيفة
الشكل (3)



احتکاکات مهمة
الشكل (4)

1 - ما طبيعة ذبذبات الخيال عند تشغيل المعصفة مع إهمال الاحتکاکات .

2 - حدد صنف الخمود ونظام اشتغال المتذبذب في كل حالة .

3

خلاصة :

- حالة الخمود الضعيف : النظام شبه الدوري .
في هذه الحالة ينجز المتذبذب الميكانيكي
موقع توازنه المستقر .

كما أنه في هذه الحالة أن حركة المتذبذب ليست دورية نقول إنها شبه دورية دورها
الخاص T_0 للمتذبذب . عموما ($T < T_0$) . نسمى T شبه الدور .

شبه الدور بالنسبة لمذبذب ميكانيكي خموده ضعيف هو المدة الزمنية
مرورين متتاليين للمذبذب من موقع توازنه المستقر في نفس المنحى .

ملحوظة : كلما كان خمود المذبذب ضعيفا ، كلما تناهى شبه الدور T نحو الدور الخاص T_0 .
كلما صار الخمود مهما ، كلما تناقض وسع الحركة بشدة إلى أن ينعدم خلال فترة زمنية وجبرة

ب - حالة الخمود الحاد : النظام اللادوري .

في هذه الحالة تكون حركة المذبذب غير دورية ، نقول أنها لا دورية
على الحالات التالية :

- النظام تحت الحرج : ينجز المذبذب ذبذبة واحدة قبل أن يتوقف .
- النظام الحرج : حيث يعود المذبذب إلى موقع توازنه المستقر دون أن يتذبذب .
- النظام فوق الحرج :
يتذبذب .

ملحوظة : لصيانة حركة تذبذبية نوظف بعض الأجهزة الميكانيكية تكمن وظيفتها في تقويم
المبددة في كل دور . مثال : صيانة ذبذبات شفرة هزار بواسطة كهرمغنتيس .

ج - الخمود بالاحتاكات الصلبة

مثال النواس الوازن

تكون الاحتاكات على مستوى محور الدوران " الصلبة " تكون
في هذه الحالة ذبذبات النواس شبه دورية ويتناقض وسعها
بكيفية خطية . ويساوي شبه الدور للذذبات الدور الخاص
للمذبذب إذا كان حرا وغير محمد .

II - دراسة ذذبات المجموعة { جسم صلب .

نابض }

1 - قوة الارتداد التي يطبقها نابض .

الدراسة التجريبية :

نعلق بالحامل نابضا ذا صلابة k ، طوله الأصلي ℓ_0

نعلق بالطرف A لنابض كتلة معلمة m ، فيطال النابض حيث

يصبح طوله ℓ بحيث ينتقل طرفه الحر بالمسافة $A_0 A_{eq}$

1 - ذكر بالطريقة العملية لتعيين صلابة النابض .

2 - أعط بدلالة k ، ℓ ، ℓ_0 ، m ، تعبير شدة القوة المطبقة من طرف النابض على الكتلة المعلمة ، واستنتج

تعبير \bar{F} بدلالة k والمتجهة $\overrightarrow{A_0 A_{eq}}$.

نعتبر نواسا مربعا في وضع أفقي ، عندما يكون النابض حرا تتحلل نقطة تماسه مع الجسم الموضع A_0 ،
 تكون في هذه الحالة A_0 و A_{eq} متطابقتين .

عندما يكون النابض مطالا (مضغوطا) تتحلل هذه النقطة الموضع A .

1 - القوى المطبقة على الجسم

\bar{P} وزن الجسم و \bar{R} تأثير السطح على الجسم (غياب الاحتاك) ، \bar{F} القوة المطبقة من طرف النابض
على الجسم وهي قوة ارتداد تسعى إلى إرجاع الجسم إلى موضعه البدئي .

1 مميزات قوة الارتداد

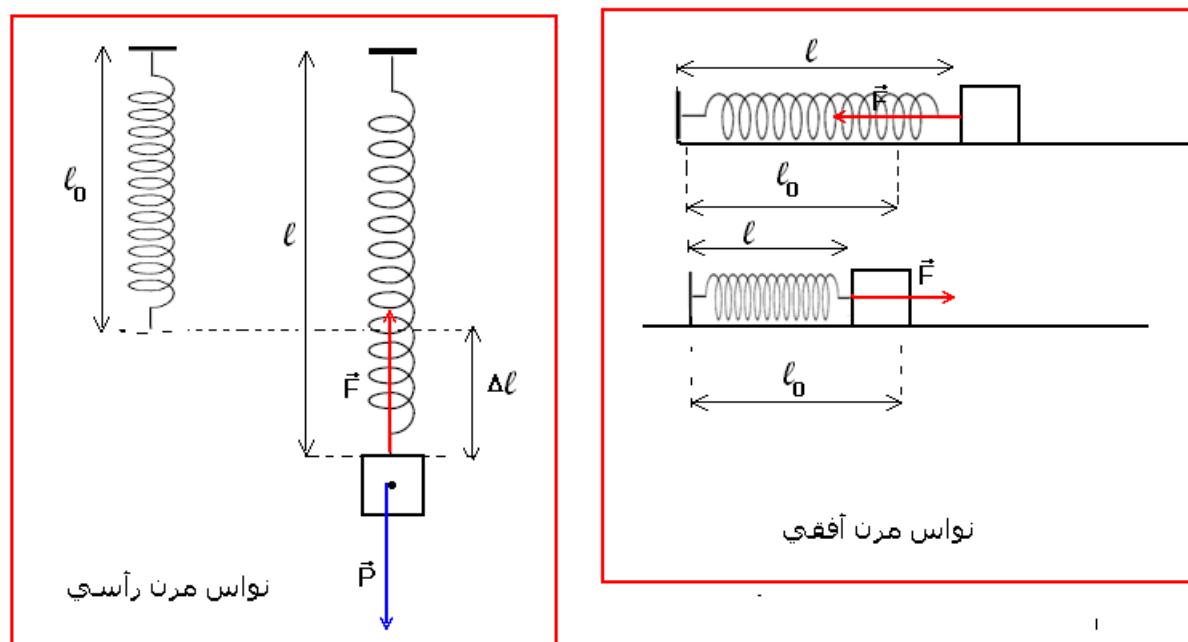
نقطة التأثير : نقطة التماس الجسم والنابض .

خط التأثير : محور النابض

المنحي : موجه نحو داخل النابض في حالة النابض مطلاً ، أو خارجه و مضغوط .

الشدة : $F = k\Delta\ell = k(\ell - \ell_0)$ حيث k صلابة النابض و $\Delta\ell$ إطالته بالметр و ℓ_0 طوله البدئي ، ℓ طوله النهائي .

يمكن أن نقرن بإطالبة النابض $\Delta\ell$ المتجهة $\vec{A}_0\vec{A}$ وهي متوجهة انتقال النقطة A بحيث أن $\vec{F} = -k\vec{A}_0\vec{A}$.



2 – المعادلة التفاضلية

نعتبر نواصاً أفقياً بحيث ينجي الجسم الصلب (S) ذبذبات حرة وغير مخدمة .

نعلم G مركز قصور الجسم الصلب بالأقصول x في معلم $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ متعامد وممنظم محوره (O, \vec{i}) أفقى يطابق أصله G_0 موضع G عند التوازن : $\overrightarrow{OG} = x\vec{i}$.

المعلم R مرتبط بمرجع أرضي باعتباره غاليليا حيث نطبق القانون الثاني لنيوتن على الجسم (S) أثناء حركته .

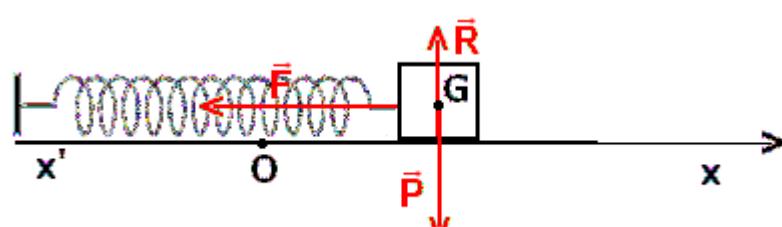
المجموعة المدرستة : الجسم (S) ذو كتلة m .

القوى المطبقة على الجسم : \vec{P} وزنه و

\vec{R} تأثير المستوى الأفقى على الجسم و \vec{F} قوة الارتداد التي يطبقها النابض على الجسم بحيث أن $\vec{A}_0\vec{A} = \vec{G}_0\vec{G}$. بما أن الجسم في حركة إزاحة $\vec{F} = -k\vec{A}_0\vec{A}$

ومنه فإن $\vec{F} = -kx\vec{i}$

حسب القانون الثاني لنيوتن : $\vec{P} + \vec{R} + \vec{F} = m\vec{a}$



لدينا $\vec{F} = m \cdot \vec{a}$ لغياب الحركة على المحور (O, \vec{j}) وبالتالي $\vec{P} + \vec{R} = \vec{0}$
الإسقاط على (O, \vec{i}) : $F = -kx\vec{i}$ بحيث أن x موضع G عند اللحظة t أي أن $\ddot{x}\vec{i} = -kx\vec{i}$.

نستنتج المعادلة التفاضلية من العلاقة السابقة : $kx + m\ddot{x} = 0 \Rightarrow \ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0$

العلاقة : $\ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0$ تمثل المعادلة التفاضلية للنواص المرن .

ملحوظة : نفس المعادلة يمكن التوصل إليها بالنسبة للنواص المرن الرأسي . أنظر التمرين التطبيقي 1
3 – حل المعادلة التفاضلية :

لدينا معادلة تفاضلية خطية حلها بصفة عامة هو على الشكل التالي : $x(t) = x_m \cos(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi)$ حيث :

$(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi)$: طور التذبذبات عند اللحظة t وحدته rad .

φ طور الذبذبات عند اللحظة $t=0$ نعبر عنه ب rad .

x_m وسع الحركة بالметр (m)

T_0 الدور الخاص للذبذبات ب s

طبيعة حركة مركز القصور G للجسم مستقيمية جيبية دالتها الزمنية هي :

– تحدد قيمتي x_m و φ انطلاقاً من الشروط البدئية .

– لدينا : $-1 \leq \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) \leq +1 \Rightarrow -x_m \leq x(t) \leq +x_m$

4 – تعبير الدور الخاص

يحدد تعبير الدور الخاص انطلاقاً من المعادلة التفاضلية بحيث نبحث عن الشرط الذي ينبغي توفره لكي

تكون الدالة $x(t) = x_m \cos(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi)$ حلاً للمعادلة التفاضلية السابقة :

لدينا $\ddot{x}(t) = -\frac{4\pi^2}{T_0^2}x_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$ وكذلك $\dot{x}(t) = -\frac{2\pi}{T_0}x_m \sin\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$

في المعادلة التفاضلية :

$$-\frac{4\pi^2}{T_0^2}x_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) + \frac{k}{m}x_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) = 0$$

$$x_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right) \left(\frac{k}{m} - \frac{4\pi^2}{T_0^2} \right) = 0$$

$$\left(\frac{k}{m} - \frac{4\pi^2}{T_0^2} \right) = 0 \Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

بحيث أن T_0 الدور الخاص للنواص المرن

كتلة الجسم (S) ب kg و k صلابة النابض ب (N / m)

نعبر كذلك عن التردد الخاص للذبذبات بالعلاقة التالية :

$$f_0 = \frac{1}{T_0} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$$

وحدة التردد في النظام العالمي للوحدات هي الهرتز . (Hz)

$$\text{دراسة تجريبية : التحقق من العلاقة } T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

نعلق كتلة معلمة بنابض ، ونعلم موضع النقطة A عند التوازن A_{eq} .

نريح الكتلة المعلمة رأسيا نحو الأسفل بالوسع x_m ونحررها بدون سرعة بدئية . بواسطة ميقث يدوي نقيس مدة 10 ذبذبات .

نعيد التجربة 3 مرات بحيث في كل مرة قيمة x_m .

نعيد التجربة 3 مرات مع تغيير الكتلة في كل مرة مع الاحتفاظ بنفس النابض .

نعيد التجربة 3 مرات مع تغيير النابض في كل مرة واستعمال نفس الكتلة المعلمة .

1 – لماذا لا نقيس مباشرة ذبذبة واحدة ؟ هل يتعلق الدور الخاص بوسع الحركة ؟

2 – ما تأثير كل من كتلة الجسم المعلق وصلابة النابض على الدور الخاص ؟

3 – هل هذه النتيجة تتوافق مع العلاقة التي تم التوصل إليها في الدراسة النظرية ؟

III – دراسة ذبذبات نواس اللي

1 – مزدوجة الارتداد المطبقة من طرف سلك اللي .

عند تطبيق مزدوجة قوتين على قضيب معلق بسلك ، فإن هذا الأخير يلتوي . وعند حذف المزدوجتين ، يعود السلك إلى موضع توازنه بفعل قوة الارتداد التي تطبقها مولدات السلك على القضيب وموجع هذه القوى يكون مزدوجة تسمى بمزدوجة اللي ونرمز لها ب M_C .

عزم هذه المزدوجة مستقل عن المحور ونعبر عنه بالعلاقة التالية :

$$M_C = -C\theta$$
 حيث أن C ثابتة لـ السلك وحدتها هي $N.m.rad^{-1}$ و θ زاوية اللي ب rad تتعلق ثابتة اللي بطول السلك ويمقتعه وبنوعيته .

2 – المعادلة التفاضلية لحركة الجسم الصلب وحلها .

نعتبر نواس اللي في توازنه المستقر . ندير القضيب عن موضع توازنه بالزاوية θ_m ، ونحرره بدون سرعة بدئية ، فينجذب القضيب حركة تذبذبية حرة حول موضع توازنه المستقر .

نعتبر الاحتكاكات مهملة . J_Δ عزم قصور القضيب بالنسبة للمحور (Δ) المجسد بالسلك . و C ثابتة اللي للسلك .

ندرس حركة القضيب في مرجع مرتبط بالأرض والذي نعتبره مرجعا غاليليا ، ونعلم موضع القضيب بأفصوله الزاوي θ والذي نقيسه بالنسبة لاتجاه مرجعي وهو اتجاه القضيب عند التوازن .

جرد القوى المطبقة على القضيب : \bar{P} وزن القضيب ، \bar{R} تأثير السلك على القضيب ، ومزدوجة اللي وعزمها هو $M_C = -C\theta$.

تطبيق العلاقة الأساسية للتحريك على القضيب :

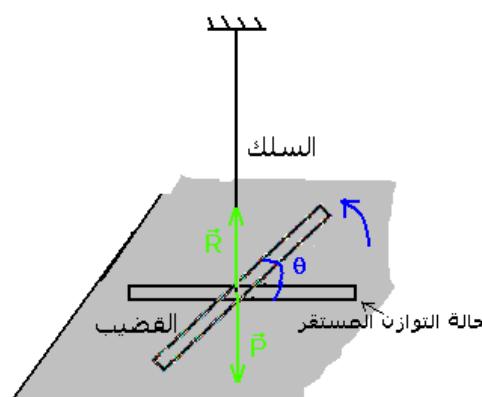
$$\ddot{M}_\Delta(\bar{P}) + M_\Delta(\bar{R}) + M_C = J_\Delta \ddot{\theta}$$

بما أن خط تأثير القوتين \bar{P} و \bar{R} متبعان لمحور الدوران فمفعولهما علة دوران القضيب منعدم أي أن عزمهما منعدم .

$$M_C = J_\Delta \ddot{\theta} \Rightarrow -C\theta = J_\Delta \ddot{\theta}$$

وبالتالي تكون المعادلة التفاضلية لحركة القضيب هي : $\ddot{\theta} + \frac{C}{J_\Delta} \theta = 0$

حل المعادلة التفاضلية :



المعادلة التفاضلية شبيهة من ناحية الشكل بالمعادلة التفاضلية التي تم التوصل إليها بالنسبة للنواص المرن وقياساً على ذلك فإن حلها سيكون على الشكل التالي :

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

و φ تتعلقان بالشروط البدئية للحركة .

3 – الدور الخاص :

بتعويض حل المحصل عليه في المعادلة التفاضلية نحصل على الدور الخاص لنواص اللي الحر وهو على الشكل التالي :

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

ثابتة اللي للسلك نعبر عنها $N.m.rad^{-1}$.

$$f_0 = \frac{1}{T_0} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{C}{J_\Delta}}$$

التردد الخاص لنواص اللي هو :

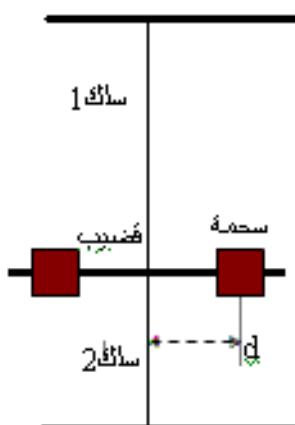
$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{J_\Delta}{C}}$$

دراسة تجريبية : التحقق التجريبي من العلاقة

الجهاز التجريبي

نجز التركيب التجريبي الممثل في الشكل جانبه والمكون من سلكين ثابتة ليهما على التوالى C_1 و C_2 بحيث أن ثابتة اللي المكافئة للسلكين هي

$$C = C_1 + C_2$$



ونعلم أن ثابتة اللي تتعلق بطول السلك ℓ وهي تتناسب عكسياً مع الطول ℓ قضيب معدني متجلس يحمل في طرفيه سحمتين كتلة كل واحدة منها هي

$$m$$
 عزم قصوري هو $J'_\Delta = J_\Delta + 2md^2$ حيث J_Δ عزم قصور القضيب

نزير القضيب عن موضع توازنه بالزاوية θ_m ونطلقه بدون سرعة بدئية .

نلاحظ : ينجز القضيب حركة تذبذبية دورانية حول موضع توازنه في المستوى المتعامد مع القضيب

1 – تأثير عزم قصور القضيب

تجربة : نأخذ سلك ثابتة ليه C ونغير عزم قصوري J'_Δ

$$J'_\Delta = J_\Delta + 2md^2$$

J_Δ عزم قصور القضيب . كتلة السحمة أو الجسم المثبت على القضيب

d المسافة بين المحور (Δ) والسحمة .

نغير المسافة d ونقيس الدور الخاص T_0 بواسطة خلية كهر ضوئية مرتبطة بميقات إلكتروني .

نقارن قيم T_0 و J'_Δ ماذا نلاحظ ؟

كلما ازدادت d ازدادت كذلك T_0 أي كلما ازدادت J'_Δ ازدادت T_0

استنتاج : J'_Δ و T_0 يتناسبان أطراضاً .

$$T_0 = k \sqrt{J'_\Delta}$$

2 – تأثير ثابتة اللي للسلك .

نثبت عزم قصور القضيب J'_Δ ونغير السلك . طوله أو طبيعته .

نقارن قيم T_0 و C ماذا نلاحظ ؟

نلاحظ : أنه كلما ازدادت ثابتة اللي للسلك يتناقص الدور الخاص T_0

أي أن T_0 و C يتناسبان عكسياً والدراسة الكمية تبين أن :

$$T_0 = \frac{k'}{\sqrt{C}}$$

3

IV – دراسة ذبذبات النواس الوازن .

1 – المعادلة التفاضلية لحركة النواس الوازن وحلها .

المجموعة المدروسة : الجسم (S) كتلته m وعزم قصوره بالنسبة لمحور الدوران (Δ) الأفقي J_Δ .

المعلم : مرتبط بالأرض، المرجع الأرضي ونعتبره غاليليا .

في كل لحظة نعلم موضع النواس G بالأفصول الزاوي ($\theta(t)$)

جرد القوى المطبقة على المجموعة :

– وزنها \vec{P}

– تأثير المحور (Δ) على المجموعة \vec{R} .

نطبق العلاقة الأساسية للتحريك على المجموعة في حالة الدوران

$$\mathcal{M}_\Delta(\vec{P}) + \mathcal{M}_\Delta(\vec{R}) = J_\Delta \ddot{\theta} : (\Delta)$$

بما أن خط تأثير القوة \vec{R} يتقاطع مع محور الدوران (Δ) فإن عزمه

$$\mathcal{M}_\Delta(\vec{R}) = 0$$

$$\text{وبالتالي : } \mathcal{M}_\Delta(\vec{P}) = J_\Delta \ddot{\theta}$$

$$-mgd \sin \theta = J_\Delta \ddot{\theta} \Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{mgd}{J_\Delta} \sin \theta = 0 \quad \text{أي أن (1)} \quad \mathcal{M}_\Delta(\vec{P}) = -mgd \sin \theta$$

العلاقة التي تم التوصل إليها هي المعادلة التفاضلية لحركة النواس الوازن وهي غير خطية وبالتالي

فحلاها ليس حبيباً .

حالة الذذذبات ذات وسع صغير .

تعتبر الذذذبات ذات وسع صغير إذا كانت $0,26 rad \leq \theta \leq 15^\circ$ يعني أن $\sin \theta \approx \theta$ في هذه الحالة تكون

$$\ddot{\theta} + \frac{mgd}{J_\Delta} \theta = 0 \quad \text{وتصبح المعادلة التفاضلية (2)}$$

قياساً مع ما سبق نقبل أن حل هذه المعادلة التفاضلية هو على الشكل التالي :

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

2 – الدور الخاص لنواس وازن ينجز ذذذبات حرجة وغير مخدمة ذات وسع صغير .

الدور الخاص لنواس وازن ينجز ذذذبات حرجة وغير مخدمة ذات وسع صغير :

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

J_Δ عزم قصور الجسم بالنسبة للمحور (Δ) نعبر عنه بـ (kg.m²)

d المسافة الفاصلة بين المحور (Δ) ومركز قصور المجموعة المتذبذبة . بـ (m)

m كتلة المجموعة ونعبر عنها بـ (kg)

شدة الثقالة (m/s^2) .

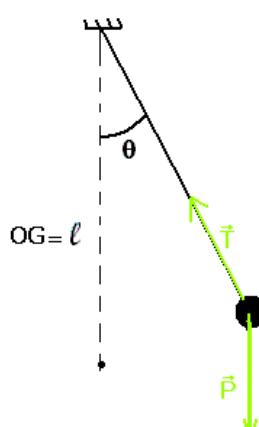
تعبير التردد الخاص $f_0 = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{mgd}{J_\Delta}}$ لنواس وازن ينجز ذبذبات حرة غير متمدة ذات وسعة صغير :

3 – النواس البسيط

النواس البسيط هو نموذج مثالي للمتذبذب ميكانيكي . وهو حالة خاصة للنواس الوازن حيث : $d = \ell$ و $J_\Delta = m\ell^2$. في هذه الحالة تكون المعادلة التفاضلية على الشكل التالي :

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

وتقبل هذه المعادلة كحلا لها : $\theta(t) = \theta_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi\right)$ وتمثل المعادلة الزمنية



لحركة النواس البسيط .

تعبير الدور الخاص للنواس البسيط : $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\ell}{g}}$ حيث ℓ طول النواس البسيط بـ (m) و g شدة مجال الثقالة (m/s^2) .

طول النواس البسيط المتوازن مع النواس البسيط :
نقول أن النواس البسيط متوازن مع النواس الوازن إذا كان لهما نفس الدور أي أن دور النواس البسيط = دور النواس الوازن .

$$2\pi \sqrt{\frac{\ell}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{J_\Delta}{mgd}} \Rightarrow \ell = \frac{J_\Delta}{md}$$

٤ – ظاهرة الرنين الميكانيكي

١ – الذبذبات القسرية

في الواقع تؤثر الاحتكاكات على حركة المتذبذبات الميكانيكية والتي تؤدي إلى خمود حركتها مع الزمن في حالة ما لم يتم تعويض الطاقة المفقودة من طرف المحيط الخارجي . عكس ذلك تكون حركة المتذبذب مصانة . للحصول على هذا النوع من الذبذبات يتم تجميع المتذبذب الميكانيكي مع جهاز يمنحه الطاقة اللازمة . يسمى هذا الأخير بالمتغير وهو مجموعة ذات حركة جيبيّة تفرض دورها T_e على المجموعة المتذبذبة والتي تسمى بالرنان ، فتصبح هذه الأخيرة تنجز ذبذبات قسرية دورها $T_0 = T_e$.

٢ – تمررين تجاري (بكالوريا فرنسية يونيو 2003 Ile de La Réunion) بتصرف
ننمذج التوابع أو المخمادات (les amortisseurs) التي تحمل السيارة بنابض ذي لفات غير متصلة كتلته مهملة وصلابته $K = 40N/m$ (القيمة المشار إليها من طرف الصانع)

I – دراسة حالة التوازن

للتأكد من قيمة صلابة النابض ، نقيس الطول الأصلي للنابض $\ell_0 = 10,0cm$ ، ثم ، في تجربة أخرى نعلق بطرفه الحر جسم كتلته $m = 100g$ ، فيصبح طول النابض النهائي $\ell = 12,4cm$. نعطي $g = 10m/s^2$.

١ – أحسب صلابة النابض ' K ' .

دراسة توازن الجسم المعلق بالنابض :

جرد القوى المطبقة على الجسم : \vec{P} وزن الجسم ، \vec{F} توتر النابض
تطبق شرطا التوازن بالنسبة لجسم خاضع لقوىين وفي حالة توازن أن لهما نفس الشدة

$$K = \frac{mg}{\Delta\ell} = 42N/m$$

وبالتالي فإن $F = P \Rightarrow mg = K\Delta\ell$

K المشار

2 - 1

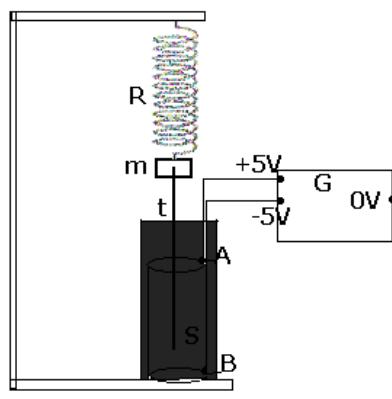
إليه من طرف الصانع .

$$\frac{X_{\text{exp}} - X_{\text{th}}}{X_{\text{th}}}$$

$$\frac{42 - 40}{42} = 0,05 = 5\%$$

II - الدراسة التحريرية

لدراسة حركة المجموعة { النابض + الجسم } نستعمل المجموعة الممثلة في الشكل (1) والتي تتكون من إلكترودين A و B ، مثبتين في محلول S ، ومرتبطين بالقطبين (+5V, -5V) لمولد التوتر المستمر . قضيب فلزي t مكسوا كلبا بغازل ومثبت بكثلة معلمة m . طرفة E يتبع حركة الكثلة المعلمة m .

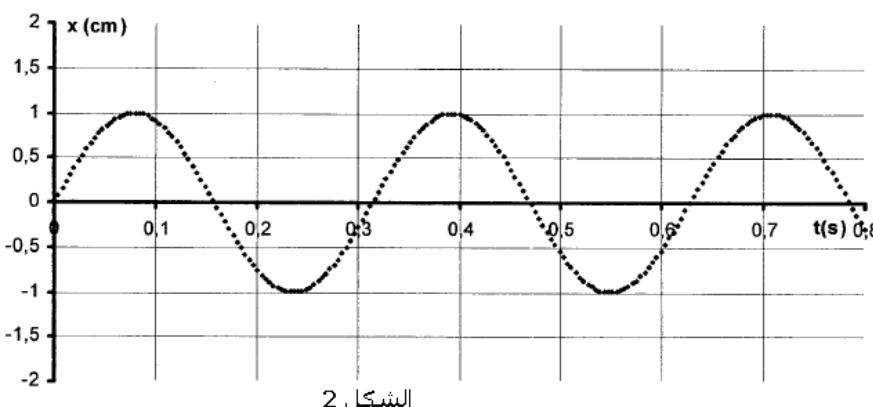


الشكل 1

يمكن قياس التوتر بين النقطة O والقطب 0V للمولد من كشف موضع النقطة E . مما يمكن كذلك من معرفة موضع الكثلة m خلال الحركة التذبذبية . هذه المجموعة مرتبطة بجهاز يستقبل المعطيات وبواسطة برنام ملائم يمكن معالجتها للحصول على منحنى تغيرات الأفصول x للكثلة m بدلالة الزمن t وذلك بعد أن إزاحة الكثلة m عن موضع توازنها نحو الأسفل ب 1cm وتحريرها بدون سرعة بدئية .

حيث نحصل على ذبذبات حرة وغير محمدة .
أنظر الشكل 2 .

ذبذبات غير محمدة



الشكل 2

1 - حدد الدور الخاص لحركة المتذبذب . هل هذه القيمة تتوافق القيمة النظرية للدور الخاص ؟ من خلال المبيان نحصل على القيمة التجريبية للدور الخاص للمتذبذب المرن $T_{0,\text{exp}} = 0,33s$.

حساب القيمة النظرية للدور الخاص : $T_{0,\text{th}} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{K}} = 0,314s$ تتوافق مع القيمة التجريبية .

2 - باستعمال معادلة الأبعاد ، بين أن وحدة الدور الخاص هي الثانية .

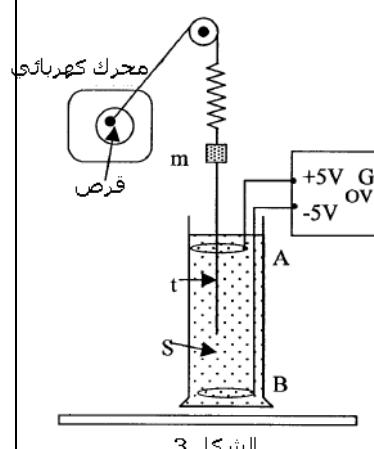
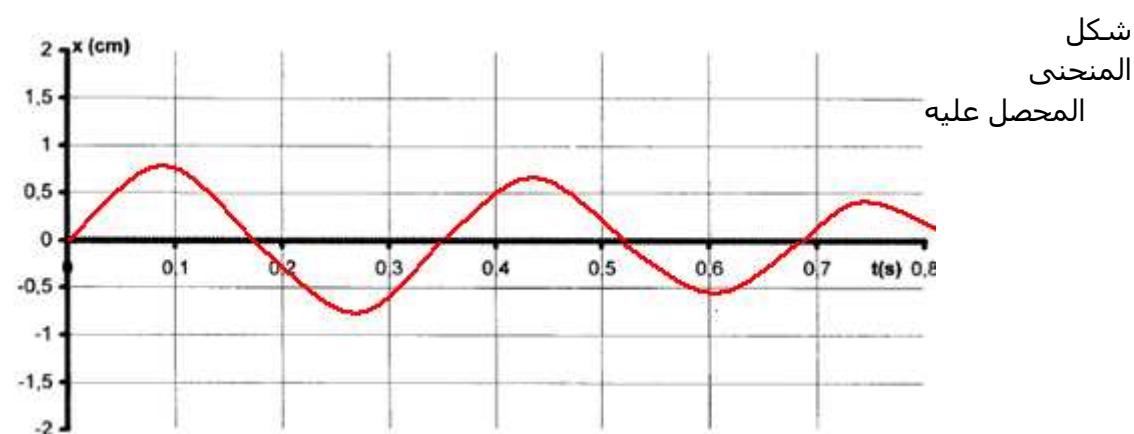
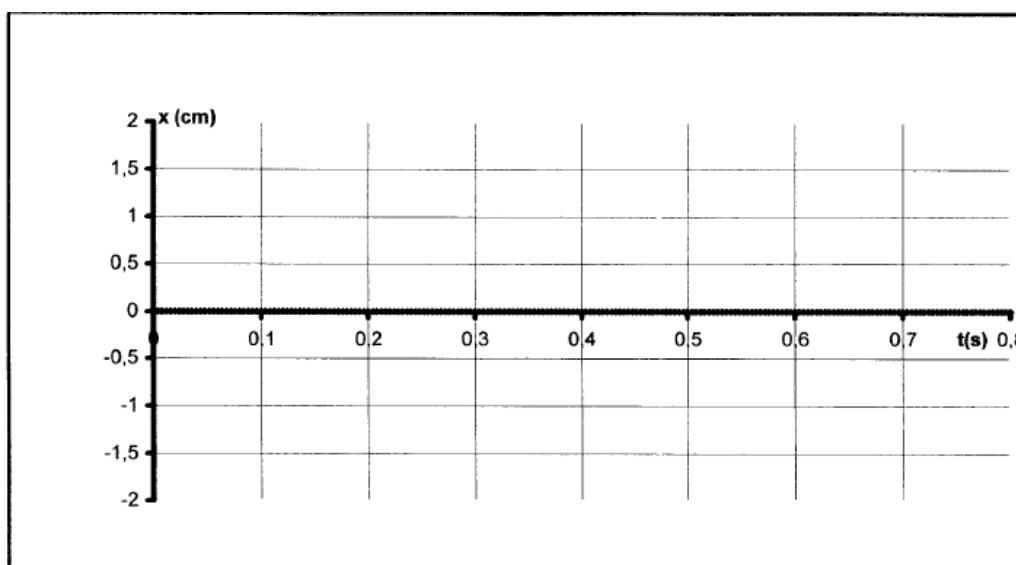
$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{K}}$$

وأن النيوتن هو $kg \cdot m / s^2$

تكتب معادلة الأبعاد للدور الخاص T_0 على الشكل التالي :

$$\text{أي أن وحدة الدور الخاص هي الثانية (s). } [T_0] = \left(\frac{[M] \cdot [L] \cdot [T]^2}{[M] \cdot [L]} \right)^{1/2} = [T]$$

3 – نعم المحلول (S) بمحلول آخر لزوجته أكبر . خط المنحنى المحصل عليه في هذه الحالة



III – دراسة ذبذبات قسرية

نجز التركيب التجريبي التالي الشكل 3 ، حيث بواسطة خيط غير قابل الامتداد وكتلته مهملة يمر من مجرى بكرة ثابتة ، نربط طرف النابض بمحرك كهربائي يحدث لقرص حركة دوران منتظم حول محور ثابت . عند تشغيل المحرك يحدث الجهاز { المحرك ، القرص ، الخيط } للنواص المرن حركة تذبذبية ترددتها يتنااسب اطرافاً مع سرعة دوران القرص . نجز عدة تسجيلات لمختلف سرعات دوران القرص المرتبط بالمحرك حيث تردد f بالهرتز . ونسجل تغيرات وسع كل تسجيل بدلالة التردد f فنحصل على الجدول التالي :

الشكل 3

- 1 - حدد من خلال هذه التجربة المجموعة التي تلعب دور المثير

$f(Hz)$	1,5	2	2,5	2,8	3,1	3,2	3,3	3,6	4	4,5
$x_{\max}(cm)$	0,4	0,6	1	1,5	2,1	2,3	2	1,5	1	0,7

والمجموعة التي تلعب دور الرنان .

تنجز **مجموعة ميكانيكية ذبذبات قسرية** عندما يفرض مثير دوره على هذه المجموعة التي تسمى بالرنان

2 - مثل على ورق مليمتر (f) $x_m = g$ باستعمال السلم : $1cm \leftrightarrow 0,5cm$ و $1cm \leftrightarrow 0,5Hz$

3 - ما اسم الظاهرة المحصلة عند $f = 3,2Hz$ ؟ استنتاج في هذه الحالة دور الذذذبات .

4 - قارن هذا الدور مع دور الذذذبات الحرة غير المخدمة .

5 - ما التغيرات الملاحظة عند استعمال محلول (S) ذي لزوجة أكبر ؟

عندما نستعمل محلول لزوجته أكبر ستزداد الاحتکاکات وبالتالي سيتناقص وسع الذذذبات وكذلك دورها عند الرنين .

تأثير الخمود على الرنين :

في حالة الخمود الضعيف للرنان ، يأخذ وسع الذذذبات القسرية عند الرنين قيمة كبيرة ، نقول أن الرنين حادا .

في حالة الخمود القوي للرنان ، يأخذ وسع الذذذبات القسرية عند الرنين قيمة صغير ، نقول إن الرنين ضبابي

IV - المجموعة معاليق السيارة

ت تكون المجموعة معاليق السيارة من نوابض ومحمدات . تكون السيارة المجموعة المتذبذبة ترددتها الخاصة f_0 .

تحدث الرياح على رمال الصحراء ممرات متوجة تسمى بالمطاللة المتموجة

فهي تحتوي على حدبات متتالية ومنتظمة تفصل بينها مسافة L (بعض العشرات من السنتيمترات) بالنسبة لسرعة v_R ، تخضع السيارة لذذذبات ذات وسع قوي والتي يجب تجنبها حتى لا يتم إتلاف السيارة .

1 - فسر هذه الظاهرة موضحا دور الممرات المتموجة .

نندرج معاليق السيارة بمذبذب ميكانيكي تردد الخاص f_0 له دور الرنان ، عند مرورها من تموحات أو حدبات مما

المثير في حالة هذا التردد يساوي تردد الرنان f_0 ستكون عندنا ظاهرة الرنين وبالتالي ستتلف السيارة

2 - عبر عن السرعة v_R بدلالة f_0 و L .

المدة الزمنية المستغرقة خلال مرور السيارة من حدبتين هي $\Delta t = \frac{L}{v_R}$ وهي تمثل دور المثير أي أن

$$\text{تردد هو : } f_e = \frac{1}{T_e} = \frac{v_R}{L} \quad \text{بما أنه عند الرنين } f_e = f_0 \quad \text{فإن } f_0 = L \cdot f_e = L \cdot \frac{v_R}{L} = v_R$$

تطبيق عددي : $v_R = 14,4 km/h$

