

محاضرات مادة الفيزياء /1

لطلاب السنة الأولى

(ميكاترونكس - معلوماتية - عمارة)

الأستاذ الدكتور جبور نواف جبور

2025 - 2024

المنار
ÖLi AL

MANARA UNIVERSITY

المحاضرة الثانية

الحركة الاهتزازية

Vibrational (oscillatory) motion

1- مقدمة

2- الحركة الاهتزازية:

2-1- مقدمة

2-2- قانون هوك

3- طاقة هزاز تو افقي بسيط

4-2- النواس البسيط

deals
 Öjli
 MANARA UNIVERSITY

1- مقدمة:

- دراسة الحركة الدورية (تعريف).
- دراسة الحركة التوافقية البسيطة (جميع الحركات الدورية يمكن اعتبارها كتركيب لحركات توافقية بسيطة).
- الحركة التوافقية البسيطة تسمح بفهم الأمواج الميكانيكية مثل: الأمواج الصوتية، الأمواج الزلزالية، الأمواج المتولدة عن حبل مشدود، الأمواج المتولدة في المياه... وجميع هذه الأنواع من الأمواج تتولد عن منبع اهتزازي.
- لماذا هذه الدراسة؟ لفهم وشرح العديد من الظواهر الطبيعية مثل:
 - ❖ اهتزاز ناطحات السحاب والجسور التي تبدو ساكنة ولكن تهتز... ليس هناك من سكون مطلق، لذلك يجب أن تؤخذ هذه الاهتزازات عند تصميمها.
 - ❖ لفهم عمل الأمواج الراديوية والتلفزيونية يجب معرفة آلية انتشار الأمواج الكهربائية في الفضاء.
 - ❖ لفهم التركيب الذري للمادة ولفهم النظرية الذرية لا بد من دراسة علم الاهتزازات والأمواج.



سقوط قطرة ماء على سطح الماء يؤدي إلى توليد حركة اهتزازية.

إن هذه الاهتزازات موافقة لأمواج دائيرية تبتعد عن مركز سقوط القطرة.

2- الحركة الاهتزازية: Oscillatory motion

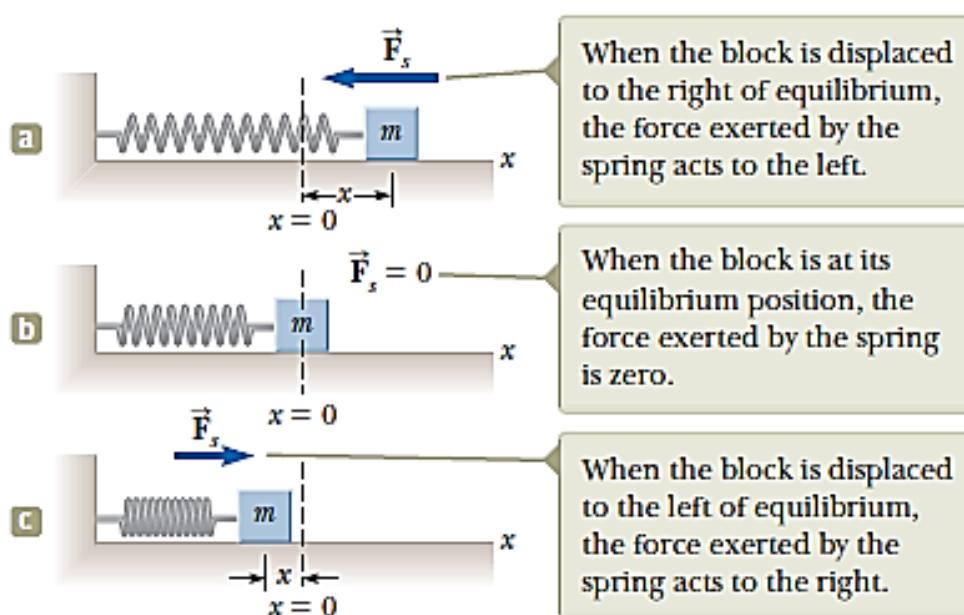
1-2 مقدمة: Introduction

إن الحركة الدورية هي حركة جسم يعود بشكل منتظم إلى وضعه البدائي بعد مجال زمني محدد. ومن الأمثلة نذكر دوران الأرض حول الشمس (حول نفسها) وعودتها إلى نفس الوضع كل سنة (يوم)، وينتج عن ذلك تغير الفصول الأربع (الليل والنهار). وهناك العديد من الأمثلة على ذلك في مختلف العلوم.

هناك نوع خاص من الحركة الدورية تحدث في الجمل الميكانيكية عندما تكون القوة المؤثرة في جسم تناسب مع وضع الجسم يدعى وضع التوازن. وإذا كانت هذه القوة دوماً تؤدي لوضع التوازن، فإن الحركة المرافقه تُدعى بالحركة التوافقية البسيطة، والتي ستكون هدفنا الرئيس في هذا الفصل.

2- حركة جسم معلق بنايبض (قانون هوك): Motion of an object attached to a spring

يوضح الشكل المرفق حركة جسم معلق بنايبض أفقى.



حركة كتلة مربوطة بنايبض على مستوى أفقى دون احتكاك.

إن قانون هوك يعطي العلاقة الآتية (وفق المحور x):

$$F_s = -kx \quad (1)$$

حيث القوة F_x المطبقة على الكتلة m , x استطالة النابض، و k ثابت يُدعى ثابت مرونة أو صلابة النابض، وواحدة هذا الثابت هي النيوتن على المتر N/m . وتعني الإشارة السالبة أن الاستطالة يمكن أن تكون موجبة أو سالبة، انظر الشكل المرفق.

وبتطبيق قانون نيوتن الثاني $F = ma_x$ حيث a تسارع الكتلة m , باعتبار أن الانتقال وفق المحور ox , وبمساواة القوتين ببعضهما نجد أن:

$$F_s = F \rightarrow -kx = ma_x \\ a_x = -\frac{k}{m}x \quad (2)$$

ولإيجاد معادلة الحركة يجب حل المعادلة السابقة، أي إيجاد العلاقة التي تسمح بحساب موضع الكتلة، أي إحداثياتها وفق المحور ox بتابعية الزمن. ولنقم بدراسة تحليلية للمعادلة السابقة.

- نماذج تحليلي: حركة جسيم (نقطة مادية) حرکو تو افقيه بسيطة:

نعلم أن التسارع a هو المشتق الأول للسرعة v , أو المشتق الثاني للمسافة x :

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} \rightarrow a_x = \frac{d^2x}{dt^2} = -\frac{k}{m}x \\ \text{وبفرض أن } \omega^2 = \frac{k}{m}, \text{ وبالتعويض نجد أن:}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2x$$

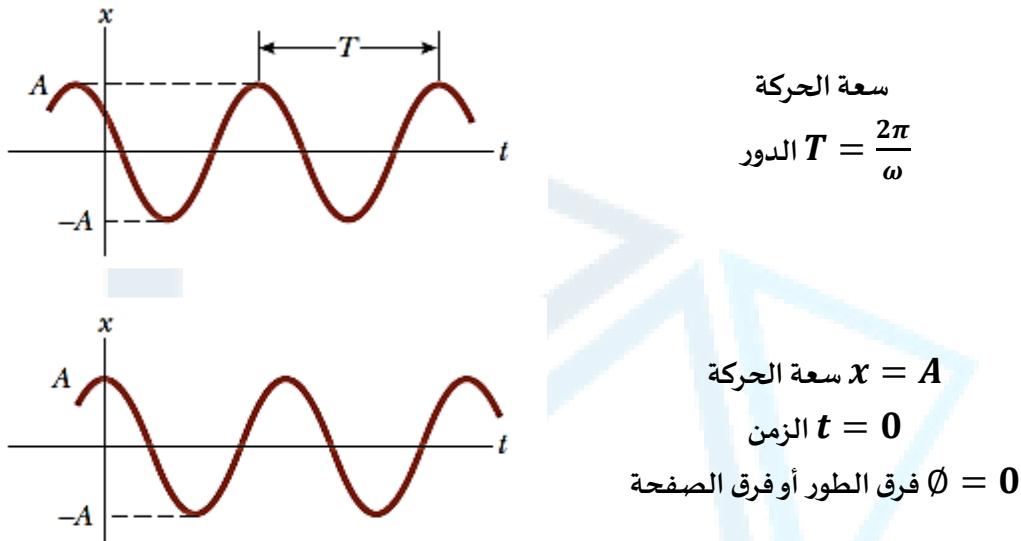
وهذه المعادلة هي معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية. ولنبحث عن حل لهذه المعادلة. إذا كان التابع $f = x(t)$ حل للمعادلة فيجب أن يحقق الشرط الآتي: إن قيمة المشتق الثاني هي نفسها قيمة التابع الأصلي عند البداية لكن بإشارة سالبة ($\omega^2 -$). إن التابع المثلثي الجيب (\sin) والتجيب (\cos) تحقق هذه الخاصية، وبذلك يمكننا أن نختار حل للمعادلة على النحو التالي:

$$x(t) = A \cos(\omega t + \phi)$$

وبالاشتقاق مرتين متتاليتين نجد أن:

$$\frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt}[A \cos(\omega t + \phi)] = A \frac{d}{dt}[\cos(\omega t + \phi)] = -\omega A \sin(\omega t + \phi) \\ \frac{d^2x}{dt^2} = \frac{d}{dt}[-\omega A \sin(\omega t + \phi)] = -\omega A \frac{d}{dt}[\sin(\omega t + \phi)] \\ = (-\omega A) \cdot \omega \cos(\omega t + \phi) = -\omega^2 A \cos(\omega t + \phi)$$

إن المتغيرات A , ω , و ϕ تُدعى بثوابت الحركة. ولإعطاء معنى لهذه المتغيرات نرسم تغيرات x بتابعية الزمن t , انظر الشكل المرفق:



إن الثابت $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$ يُدعى بالتردد (التواتر) الزاوي، ووحدته هي الراديان على الثانية $(\frac{\text{radians}}{\text{second}} = \frac{\text{rad}}{\text{s}})$. وحيث أن:

$$[\omega(t + T) + \phi] - \omega(t + \phi) = 2\pi \\ \omega T = 2\pi \rightarrow T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{\omega} \sqrt{\frac{m}{k}} \quad (3)$$

وينتشر التردد (التواتر) الخطي f بالعلاقة التالية:

$$f = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi} \quad \& \quad \omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T} \quad (4)$$

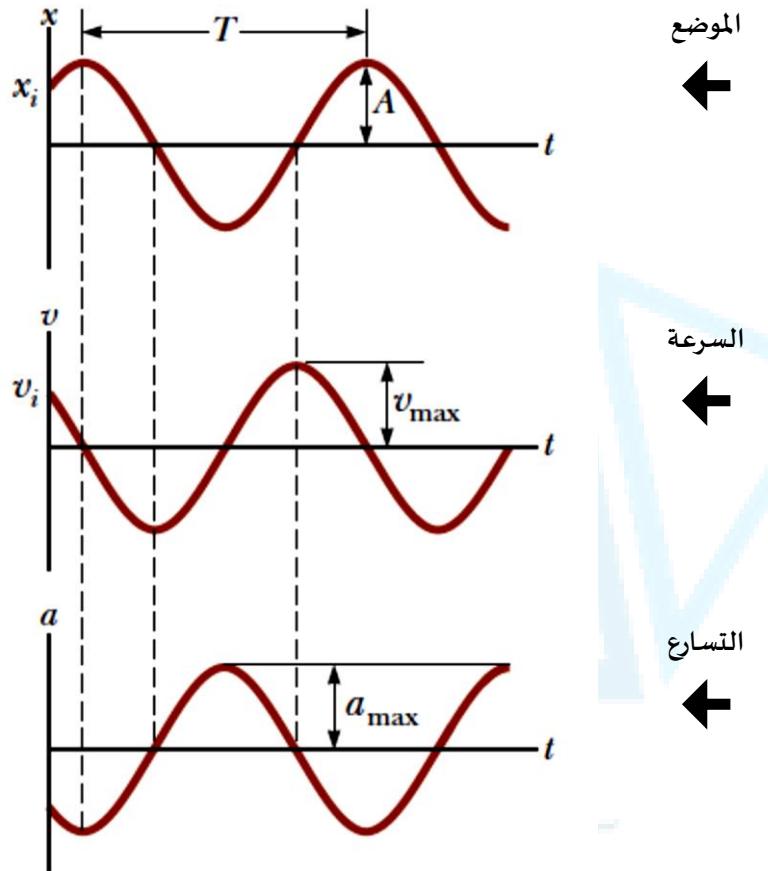
والسرعة والتسارع:

$$v = -\omega A \sin(\omega t + \phi) \\ a = -\omega^2 A \cos(\omega t + \phi)$$

ويمكن استنتاج السرعة العظمى v_{max} والتسارع الأعظمى:

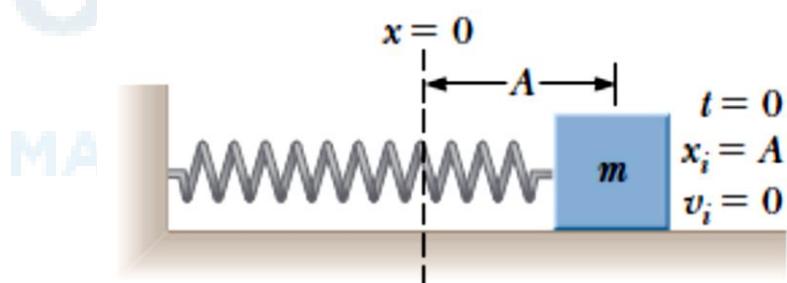
$$\sin(\omega t + \phi) = 1 \rightarrow v_{max} = -\omega A = A\sqrt{k/m} \\ \cos(\omega t + \phi) = 1 \rightarrow a_{max} = -\omega^2 A = A(k/m)$$

والشكل المرفق يوضح تغير كل من السرعة والتسارع بتابعية الزمن للحركة التهافقية.



يوضح الشكل تغير كل من السعة والسرعة والتسارع بتتابعية الزمن للحركة التوافقيّة.
 نلاحظ عدم التوافق السرعة مع الموضع وعدم توافق التسارع مع الموضع.

سؤال: كيف نقدر قيم ثوابت الحركة التوافقيّة البسيطة؟
 لنفرض أنه لدينا كتلة تتحرك وتنتقل مسافة مباعدة عن وضعها التوازي، ومن ثم تعود إلى الموضع في اللحظة ($t = 0$) كما هو موضح بالشكل المرفق.



بفرض أن الحل هو من الشكل:

$$x(t) = A \cos(\omega t + \phi)$$

وبحسب الشروط البدائية ($t = 0, x_i = A, v_i = 0$) المعطاة في الشكل السابق نجد أن:

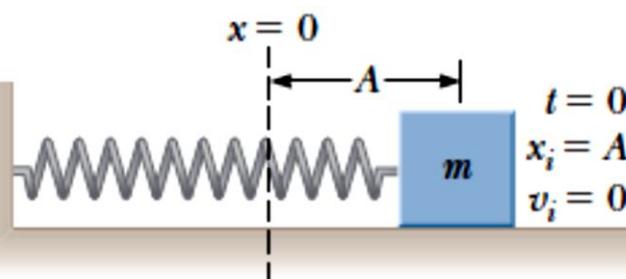
$$x(t) = A \cos(\omega t + \phi) \rightarrow x(0) = A \cos \phi = A \cos 0 = A$$

ولحساب السرعة نشتق $x(t)$ بالنسبة للزمن:

$$\begin{aligned} v(t) &= \frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt}[A \cos(\omega t + \phi)] = A \frac{d}{dt}[\cos(\omega t + \phi)] \\ &= -\omega A \sin(\omega t + \phi) = -\omega A \sin \phi = 0 \end{aligned}$$

مثال (تطبيق):

كتلة مقدارها 200 غرام ($m = 200 \text{ g}$) موصولة بناطض خفيف ثابت مرونته (صلابته) يساوي $5,00 \text{ N/m}$) يتحرك أفقياً بدون احتكاك. نزير الكتلة بمقدار $(5,00 \text{ cm})$ عن وضع توازنها ومن ثم نتركها كما هو مبين في الشكل السابق. المطلوب: (1) إيجاد دور الحركة، (2) تحديد السرعة العظمى للكتلة، (3) تحديد التسارع الأعظمى للكتلة، (4) عبر عن الموضع، السرعة، والتسارع بتابعية الزمن.



الحل:

(1) إيجاد دور الحركة:

يُعطى الدور بالعلاقة الآتية $T = 2\pi/\omega$. ولحساب الدور يجب أن نحسب أولاً التواتر الزاوي (النبض).

نعلم أن: $\omega = \sqrt{k/m}$ ، وبالتعويض نجد أن:

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{5,00 \text{ N/m}}{200 \times 10^{-3} \text{ kg}}} = 5,00 \text{ rad/s}$$

ومن ثم نجد الدور:

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{5,00 \text{ rad/s}} = 1,26 \text{ s}$$

(2) تحديد السرعة العظمى للكتلة:

$$v(t) = \frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt}[A \cos(\omega t + \phi)] = A \frac{d}{dt}[\cos(\omega t + \phi)] \\ = -\omega A \sin(\omega t + \phi)$$

ونحصل على القيمة العظمى عندما $\sin(\omega t + \phi) = 1$ ، ومنه فإن:

$$v_{max} = \pm \omega A \\ v_{max} = \omega A = \left(5,00 \frac{\text{rad}}{\text{s}}\right) (5,00 \times 10^{-2} \text{m}) = 0,250 \text{ m/s}$$

(3) تحديد التسارع الأعظمى للكتلة:

$$a = \frac{d^2x}{dt^2} = \frac{dx}{dt}[-\omega A \sin(\omega t + \phi)] = -\omega A \frac{dx}{dt}[\sin(\omega t + \phi)] \\ = (-\omega A) \cdot \omega \cos(\omega t + \phi) = -\omega^2 A \cos(\omega t + \phi)$$

ونحصل على القيمة العظمى للتسارع عندما $\cos(\omega t + \phi) = 1$ ، ومنه فإن:

$$a_{max} = \pm \omega^2 A \\ a_{max} = \omega^2 A = \left(5,00 \frac{\text{rad}}{\text{s}}\right)^2 (5,00 \times 10^{-2} \text{m}) = 1,25 \text{ m/s}^2$$

(4) التعبير عن الموضع، السرعة، والتسارع بتابعية الزمن:

$$x = A \cos(\omega t + \phi) = 0,050 \cos 5,00 t$$

$$v = -\omega A \sin(\omega t + \phi) = -0,250 \sin 5,00 t$$

$$a = -\omega^2 A \cos(\omega t + \phi) = -1,25 \cos 5,00 t$$

3-2- طاقة هزاز تو افقي بسيط

الطاقة الميكانيكية E = الطاقة K + الطاقة الكامنة U

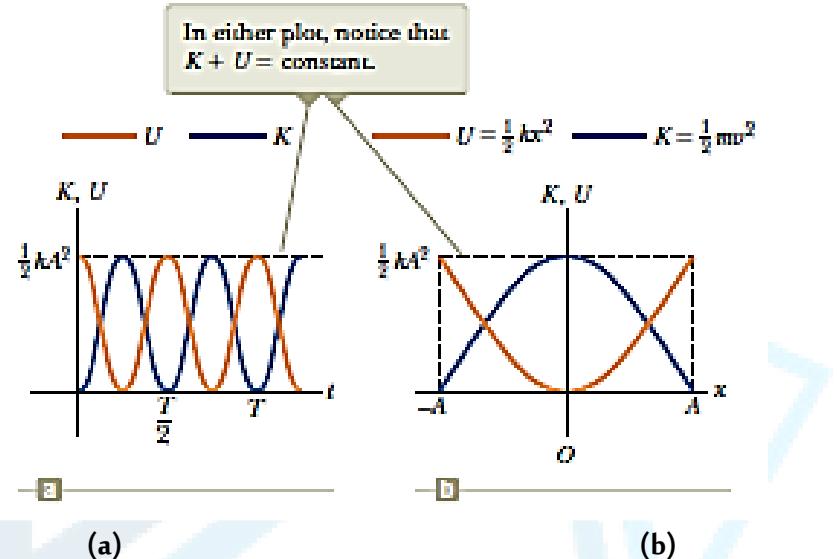
$$E = K + U \quad (5)$$

$$K = \frac{1}{2} mv^2 = \frac{1}{2} m \omega^2 A^2 \sin^2(\omega t + \phi) \quad (6)$$

$$U = \frac{1}{2} kx^2 = \frac{1}{2} k A^2 \cos^2(\omega t + \phi) \quad (7)$$

$$E = K + U = \frac{1}{2} k A^2 [\sin^2(\omega t + \phi) + \cos^2(\omega t + \phi)] = \frac{1}{2} k A^2$$

أي أن الطاقة الميكانيكية الكلية لهزاز توافقى بسيط هي عبارة عن ثابت الحركة، وتناسب مع مربع السعة. ويوضح الشكل تغيرات كل من الطاقة الحركية والكامنة بتابعية الزمن.



تغير كل من الطاقة الحركية والكامنة بتتابعية
الزمن من أجل حركة توافقية بسيطة
وذلك من أجل $\dot{\theta} = 0$.

تغير كل من الطاقة الحركية والكامنة بتتابعية
الزمن من أجل حركة توافقية بسيطة
وذلك من أجل $\dot{\theta} \neq 0$.

والسرعة بتتابعية الموضع من أجل هزاز توافقي بسيط:

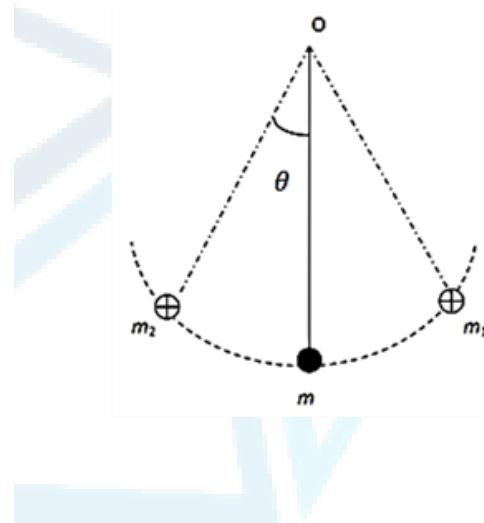
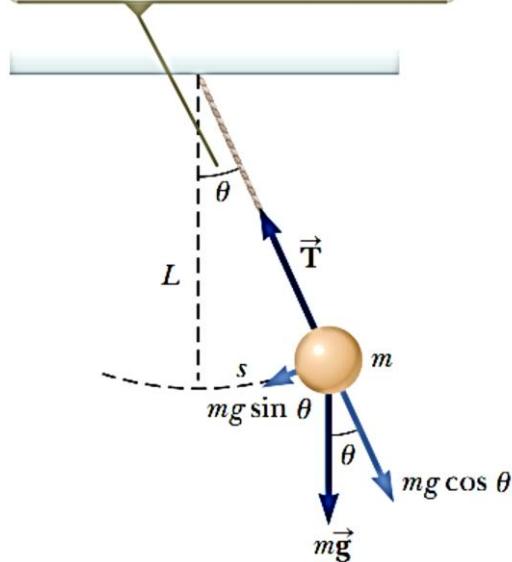
$$E = K + U = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} k A^2$$

$$v = \pm \sqrt{\frac{k}{m} (A^2 - x^2)} = \pm \omega \sqrt{(A^2 - x^2)} \quad (8)$$

هنا يتم عرض فيديو يتعلق بانحفاظ الطاقة الميكانيكية.

4-2- النواس البسيط: The Pendulum

When θ is small, a simple pendulum's motion can be modeled as simple harmonic motion about the equilibrium position $\theta = 0$.



من أجل القيم الصغيرة للزاوية، فإن حركة النواس البسيط

يمكن أن تعتبر حركة توافقية بسيطة حول وضع التوازن الموافق $\theta = 0$.

حركة النواس البسيط: The Pendulum Motion

إن النواس البسيط لا يقوم بحركة توافقية بسيطة من أجل أية قيمة لزاوية. فقط من أجل الزاوية الأقل من 10 درجات، فالحركة هي قريبة من الحركة التوافقية. المعادلة الحركية التي تعبّر عن حركة النواس البسيط هي:

$$\vec{F} = m \cdot \vec{a} \rightarrow F = m \frac{d^2 s}{dt^2}$$

واستناداً إلى الشكل الذي يوضح حركة النواس نجد أن:

$$F = -mg \cdot \sin\theta = m \frac{d^2 s}{dt^2}$$

وبما أن $s = L\theta$ فيكون لدينا العلاقة الآتية:

$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} = -\frac{g}{L} \sin\theta$$

ومن أجل الرواية الصغيرة $\sin\theta \approx \theta$, فإن $\sin\theta \approx \theta$. ونشير هنا إلى أن:

$$\pi = 3,1416 \text{ radians} = 180^\circ \rightarrow 1 \text{ radian} = 57,3^\circ$$

وعليه فإن معادلة الحركة تصبح على الشكل الآتي:

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{g}{L}\theta \rightarrow \frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{g}{L}\theta = 0$$

وهذه المعادلة مشابهة لمعادلة الحركة الاهتزازية (الجيبيّة) البسيطة:

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

وهي معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية، حلها العام من الشكل:

$$x = x_{max} \cos(\omega t + \phi)$$

حيث $\omega = \sqrt{k/m}$. ويمكن أن نكتب بالتشابه أن:

$$\theta = \theta_{max} \cos(\omega t + \phi)$$

وهي عبارة عن حركة اهتزازية (جيبيّة) نبضها (ترددّها الزاوي) ω يساوي:

$$\omega = \sqrt{g/L}.$$

ودور هذه الحركة يساوي:

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} \quad (9)$$

مثال:

إذا كان دور نواس بسيط يساوي 1 ثانية (s) فما هو طول هذا النواس؟

الحل:

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} \rightarrow L = \frac{T^2 g}{4\pi^2} = \frac{(1,00 \text{ s})^2 (9,80 \text{ m/s}^2)}{4\pi^2} = 0,248 \text{ m}$$

بفرض أن النواس السابق موجود على كوكب آخر، وبفرض أن دوره يساوي ثانية واحدة، وطوله متر واحد فما قيمة تسارع الجاذبية على هذا الكوكب؟ ماذا تستنتج؟
من العلاقة السابقة يمكن الكتابة أن:

$$g = \frac{4\pi^2 L}{T^2} = \frac{4\pi^2 (1,00 \text{ m})^2}{(1,00 \text{ s})^2} = 4\pi^2 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} = 39,5 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

نستنتج أن جاذبية هذا الكوكب أكبر من جاذبية الكرة الأرضية، تقرباً أربع أضعاف:



جامعة
المنارة

MANARA UNIVERSITY

$$\frac{39,5 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}}{9,80 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}} \cong 4$$

نُعطي في الجدول الآتي بعض قيم الزوايا وقيم جيوب تلك الزوايا لأخذ فكرة عن مفهوم التقرير في هذا المجال.

مقارنة بين قيم بعض الزوايا وقيم جيوب تلك الزوايا.

Angel in Degrees الزاوية مقدرة بالدرجة	Angel in Radians الزاوية مقدرة بالدرجة	Sine of Angle جيب الزاوية	Percent Difference الفرق كنسبة مئوية
0°	0,000 0	0,000 0	0,0 %
1°	0,017 5	0,017 5	0,0 %
2°	0,034 9	0,034 9	0,0 %
3°	0,052 4	0,052 3	0,0 %
5°	0,087 3	0,087 2	0,1 %
10°	0,174 5	0,173 6	0,5 %
15°	0,261 8	0,258 8	1,2 %
20°	0,349 1	0,342 0	2,1 %
30°	0,523 6	0,500 0	4,7 %

ملاحظة: عرض فيديو آلية تغير الطاقة الميكانيكية للنواتم (مفهوم انحفاظ الطاقة الميكانيكية).

