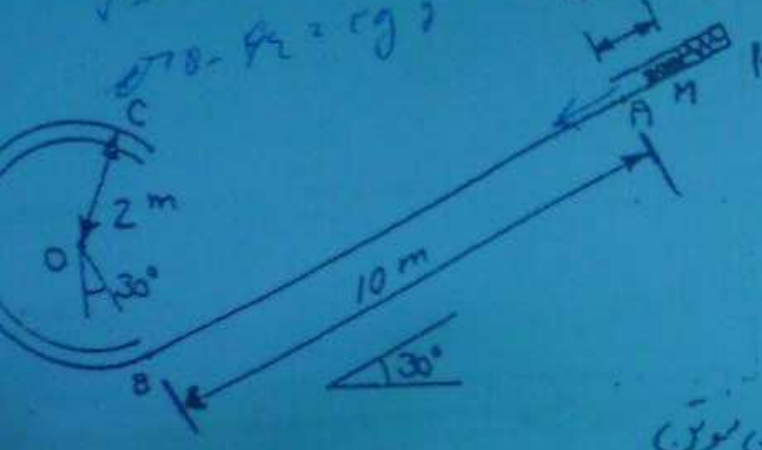


1. جسم 10 kg در داخل شیاری مطابق شکل زیر به گونه ای قرار گرفته که فنر موجود در شیار را 40 cm از وضعیت آزاد خود فشرده نموده است. این جسم ناگهان در حالت سکون در پس از طی مسافت 10 m روی سر شیار قرار می گیرد.

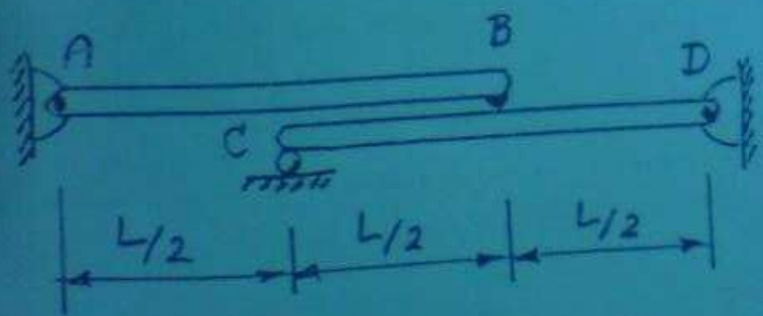


AB وارد شیار دایره ای شکل BC می شود. با استفاده از روش های زیر می بینیم که جسم تا چه ارتفاعی در داخل شیار BC بالا خواهد رفت؟

الف - با استفاده از روابط اصلی سینماتیک زنا و قوانین نیوتن
ب - با استفاده از روش کار و انرژی

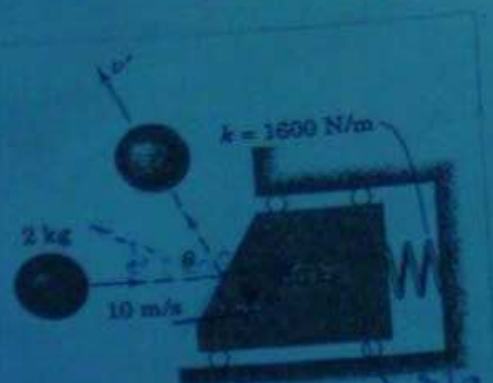
توجه: سطح AB دارای اصطکاک با ضرایب $\mu_k = 0.3$ و $\mu_s = 0.4$ بوده و سایر سطوح بدون اصطکاک است.

دو سیم کاملاً یکسان AB و CD با طول L و جرم m مطابق شکل زیر در حال تعادل قرار گرفته اند. ناگهان تکیه گاه متصل به انتهای C برداشته می شود. مطلوب است تعیین عکس العمل های تکیه گاه های A و D در دست پس از برداشتن شدن تکیه گاه C.

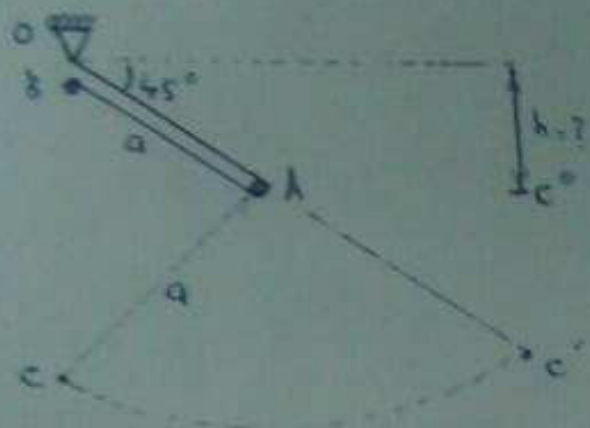


- زائده متصل به B بدون جرم و بدون اصطکاک فرض شود.

یک کره 2 kg دارای سرعت 10 m/sec در راستای افق با یک دیوار (سکون) 10 kg که به یک فنر با سختی $k = 1600 \text{ N/m}$ متصل است، برخورد می نماید. اگر ضریب استرداد برابر 0.6 باشد، سرعت v و زاویه θ در جایی که افق (K) دیوار را دست آورده.

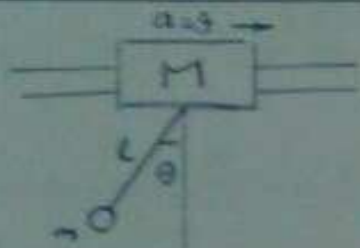


گلوله در مسیر حلقه‌های از ما افق می‌آید؟



حالتی

(پایان ترم چهارم، 88)



$\theta_{max} = 50^\circ$
 $\gamma_{max} = 50^\circ$

9. موتوری M با شتاب ثابت α و دور ω شروع به حرکت می‌کند.

معمده θ ، کشش را در زنجیر و میزان تابش از θ ($T(\theta)$) به دست آورید.

(کتاب هیرام)

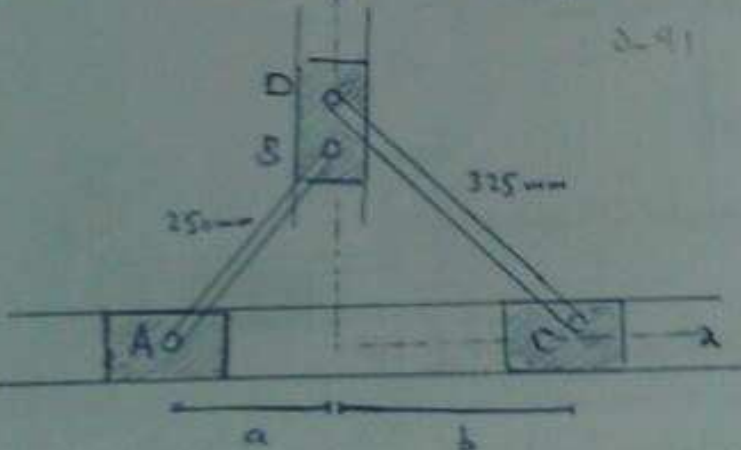
(پایان ترم اول، پاییز 87)

ج: $\theta_{max} = \frac{\pi}{2}$

$T = mg(3.5 \sin \theta + 3 \cos \theta - 2)$

در لحظه ای مطابق شکل، در رابطه ای میان ω و v در نقطه A، $a+b$ و ω در رابطه ای میان v و ω در نقطه B، $a=150$ ، $b=125$ ، $\omega=2$ و $v=0.2$ را بیابید.

این رابطه ای مطلوب است تعیین سرعت مشترک v در نقاط B و C در همین لحظه ای.

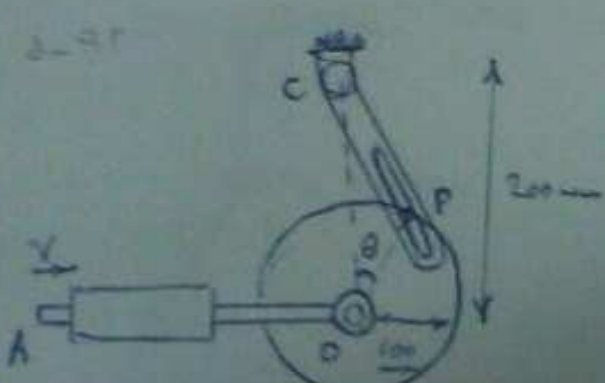


(کتاب هیرام)

(پایان ترم دوم، پاییز 87)

ج: $v = 0.0536$

در این مطابق شکل، رابطه ای میان ω و v در نقطه A، $a+b$ و ω در رابطه ای میان v و ω در نقطه B، $a=150$ ، $b=125$ ، $\omega=2$ و $v=0.2$ را بیابید.

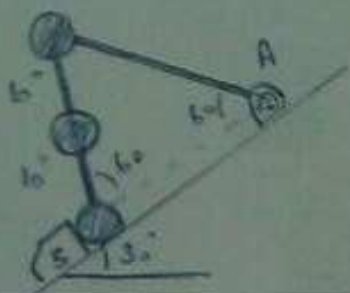


معمده θ ، کشش را در زنجیر و میزان تابش از θ ($T(\theta)$) به دست آورید.

مطلوب است تعیین سرعت زاویه‌ای ω و عمودی سیلندار.

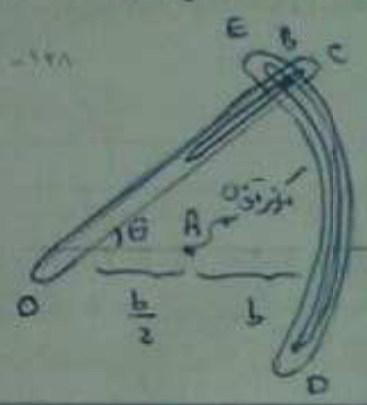
ج: $\omega = 18.22 \text{ rad/s CCW}$

سه نیروی یکسانی هر یک به هم $\frac{1}{3}$ در مسطح عمودی به شیب 30° تکیه دارند. گویا به دو مبدای عمودی با هم قابل چشم پوشی چون داده شده اند. مبدای بالایی در هم آن هم قابل چشم پوشی است. آزادانه به نیروی کششی در تکیهگاه A لولا شده است. مانع B تا به آن بر داشته می شود. مطلوب است تعیین γ سرعت مرفوعه گویا به مبدای عمودی به سطح شیب 30° آنلاذ انرژی را پس از پایان حرکت محاسبه کنید.



ch4 (کتاب نروام) (میان ترم دوم بهار 1384)

4. بین 2 به هم \rightarrow در رانل انتهای DE با شتاب b حرکت می کند. انرژی اصطکاک صورت گرفته نیم در سطحی θ برابر 30° در سرعت و شتاب داده ای به ترتیب $\frac{1}{5}g$ و $\frac{2}{5}g$ باشد. الف) مؤلفه های شعاعی و مماسی نیروی دانه بر نیروی B با نیروی P، نقطه به ترتیب بر مبدای DE و OC اعمال می شود.

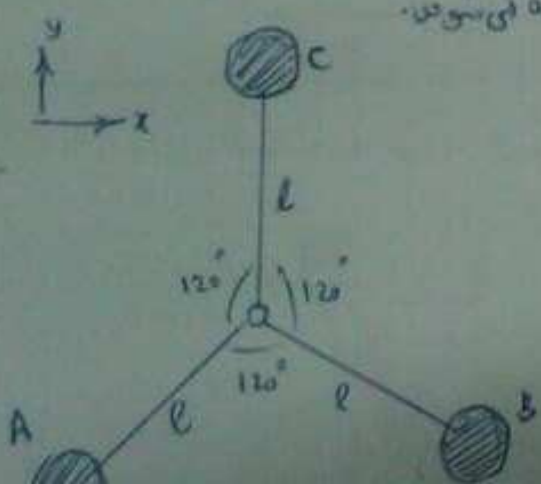


(کتاب هاستون) (میان ترم اول بهار 1388)

7. سه گره ی یکسانی A, B, C روی سطح افقی با سرعت v_0 حول نقطه D در حال چرخش اند. همان لحظه CD پاره می شود. پس از آن که دو طناب دیگر معدوم کشیده شدند، پارامترهای زیر را پیدا کنید.

الف) سرعت حلقه D با سرعت نسبی چرخش A, B حول D

ج) انرژی تلف شده کل سیستم وقتی مناسبی از A, B, C معدوم کشیده می شوند.



ج : $\vec{v}_D = \frac{1}{2} v_0 \hat{i}$

$v' = \frac{3}{4} v_0$

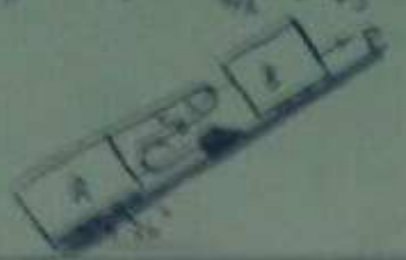
درصد انرژی تلف شده = 12.5%

(کتاب هاستون)

(میان ترم اول بهار 1383)

معمولاً مسائل استاتیکی در اینجا (تقریباً درست) و صادق توانی چنانچه

1. تحت اثر نیروی P ، شیب یک قطعه B برابر 45° و طرف بالای سطح شیب است. قطعات A و B سرعت 3 نسبت به A ، شیب B نسبت به A و قطر نطق سرعت قطعه C کالی. (اصولاً به سمت B برابر 3 در طرف بالای سطح شیب است)



ج: $v_A = 1.73$ $v_B = 2.77$ $v_C = 4.92$
 ch 2 کتاب مرام 11 (بین 12 اول پاییز 1377)
 (بین 12 اول بهار 1378)

2. قطعه A تیرین گستره نیروی P که به ازای آن قطعه B در 30° روی قطعه A در شکل B در 30° در برود. در این صورت چقدر قطعه A در 30° در برود.

ج: $0.053331 \dots$

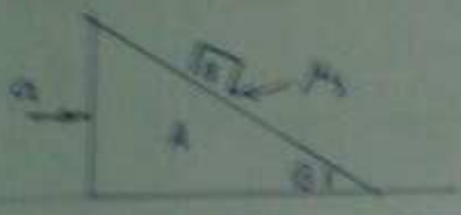
ch 3 کتاب مرام 11 (پایان ترم پاییز 1377)



3. قطعه A شیب در A شیب 30° است. جهت راست دارد. حدود B را لوری B نسبت آورید. قطعه B نسبت به A در 30° در برود. جهت A در 30° در برود. جهت A در 30° در برود.

ج: $\tan^{-1} \frac{5}{8} \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$

کتاب مرام 1
 (بین 12 اول پاییز 1377)



و آن گوی که در $S = 16$ طول وسیله نقلیه ای بدون $S = 50$ است که در 5° شیب شیب است. و آن گوی که در $S = 16$ طول وسیله نقلیه ای بدون $S = 50$ است که در 5° شیب شیب است.

7. و آن گوی که در $S = 16$ طول وسیله نقلیه ای بدون $S = 50$ است که در 5° شیب شیب است. و آن گوی که در $S = 16$ طول وسیله نقلیه ای بدون $S = 50$ است که در 5° شیب شیب است.

ج: $v = 3.92$ ft/s



بسیار قانون بقای مومنتم را در جهت حرکت می نویسیم

$$m_A v_A = -m_A v'_A \cos \theta + m_B v_B \rightarrow 2(10) = -2v'_A \cos \theta + 10v_B \quad (1)$$

در راستای سطح شیبدار داریم

$$v_A \cos 60 = v'_A \sin(\theta - 30) \rightarrow 10 \cos 60 = v'_A \sin(\theta - 30) \quad (2)$$

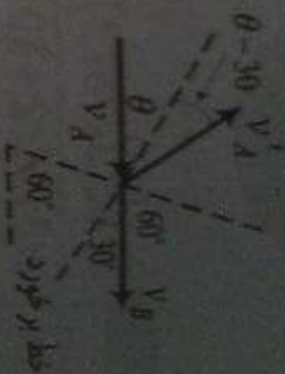
$$e = \frac{v'_A \cos(\theta - 30) + v_B \cos 30}{v_A \sin 60} \rightarrow \frac{v'_A \cos(\theta - 30) + v_B \cos 30}{10 \sin 60} = 0.6 \quad (3)$$

$$(1), (2), (3) \rightarrow v_B = 2.87 \text{ m/s}, v'_A = 6.04 \text{ m/s}, \theta = 85.9^\circ$$

رابطه کار-انرژی

$$T_1 = \frac{1}{2} m_B (v_B)^2 = \frac{1}{2} (10) (2.087)^2 = 21.778, T_2 = 0$$

$$V_{e_1} = 0, V_{e_2} = \frac{1}{2} k \delta^2 = \frac{1}{2} (1600) \delta^2 = 800 \delta^2$$

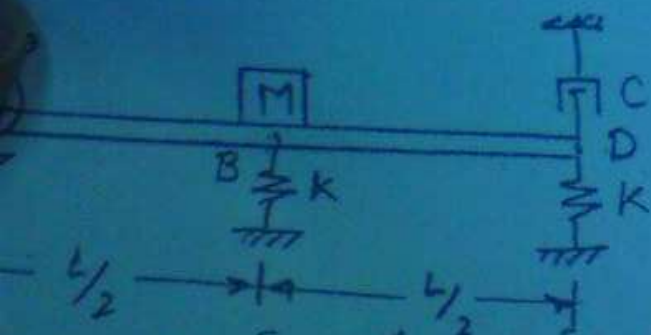




④ با اعمال نیروی P (مطابق شکل)، یک کب m شتاب a میگیرد. اگر از حجم بیدهای رابط چشم پریش شود، مقدار شتاب a را بر حسب P می‌سازید (باید) $(a = f(P))$.

Ready

⑤ تیر صلب AD - $6m$ 50 کیلوگرم و طول 4.5 متر (در نقاط B ، D یا در فنر سختی $K = 1500 \text{ N/m}$ در نقطه A و B با یک فنر بجهشی با سختی $K_B = 1000 \text{ N-m}$ سختی این تیر برای یک موتور در دور M - 200 کیلوگرم و سرعت زاویه‌ای ω rpm که در نقطه B ولقم است، طراحی شده است. ضمناً طراحی برای کنترل حرکت تیر نزدیک مرکز ضرب میرانی $C = 150 \text{ N.s/m}$ در نقطه

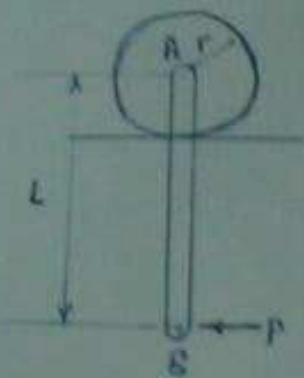


- الف - سازه درین حالت چگونه حرکت میکند؟
- ب - پر بود ارتعاشی تیر
- ج - سیمینده جابجایی قائم نقطه D ناشی از ارتعاش ماندگار موتور M

$$\begin{cases} v_t = \omega r \\ a_n = \omega^2 r \\ a_t = \dot{\omega} r \end{cases}$$

$$e = \frac{(v_{A_n}^2) - (v_{B_n}^2)}{2} = \text{تلاطم (یا در کوری)}$$

بدلی تار به ضخامت AB به هم می رسد. بنابراین به هم می آویزان شده است. شتاب نقطه A را a_A را
 بدانند پس از اعمال نیروی P بر تار B بیاید.



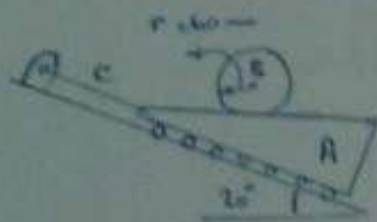
ج $a_A = \frac{2}{7} \frac{P}{m}$ (مس)

$a_B = \frac{22}{7} \frac{P}{m}$ (مس)

(کتاب جامعی)

(پایان ترم پاییز 87)

۱۳. استوانه B به هم وصل و گوی A به هم وصل توسط ریمون C در وضعیت نشان داده شده به حالت سکون قرار دارند. لطفاً پاره می شود. افزون غلت بدون لغزش استوانه روی گوی و اصطکاک بین گوی و زمین، همانند بین از پاره ریمون A است. گوی، با استخوانه ای استوانه را تعقیب کنید.



ج $a_A = 5.13 \text{ m/s}^2$

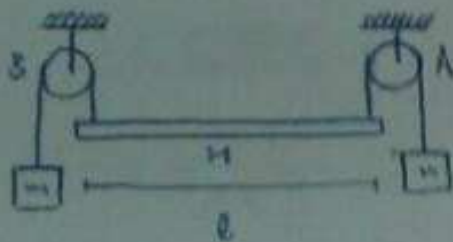
(کتاب جامعی)

$\alpha = 54.2^\circ$

(پایان ترم بهار 88)

۱۴. اگر تارهای A را قطع کنیم، سرعت زاویه ای و شتاب زاویه ای ω را بیاید.

(پایان ترم بهار 88)



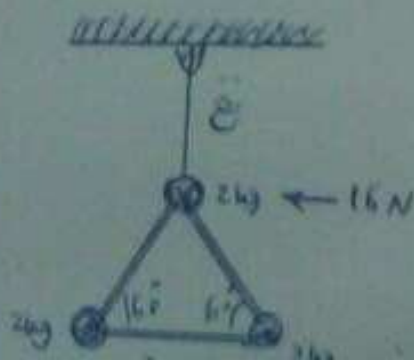
۱۵. گوی E و F را به هم وصل تا جایی چشم بچی مؤثره اند. آن را با هم وصل نقطه A آویزان کرده اند. گوی E

ع-۱-۲

استوار در حال سکون اند و نیروی F برابر $16N$ بر گوی E وارد می شود.

مطلوب است معادله A شتاب اولیه مرکز جرم گوی E را بیاید.

افزایش سرعت زاویه ای ω شتاب اولیه گوی E را بیاید.



ج $a = 2.67 \text{ m/s}^2$

۱) سه گوی گردی یکسان به جرم 5 kg مطابق شکل در بر

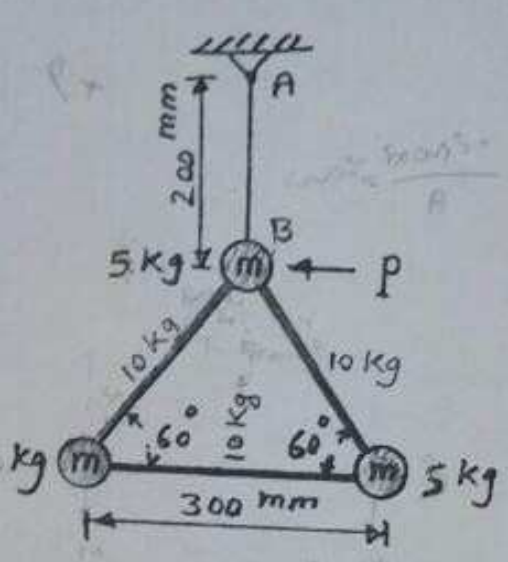
توسط سه میله صلب (به جرم 10 kg) متصل شده و توسط محض
 AB از تکیه گاه مفصلی A آویزان است. اگر نیروی $P=160\text{ N}$

به گوی نوغانی اعمال گردد، مقادیر زیر را برای دو حالت

(۱) محض AB نخ بدون جرم درختی
 (۲) " " " " میله صلب بدون جرم

الف - شتاب خطی لرزه مرکز جرم سیستم (\vec{a})

ب - نرخ تغییرات سرعت لرزه ای سیستم $(\dot{\omega})$



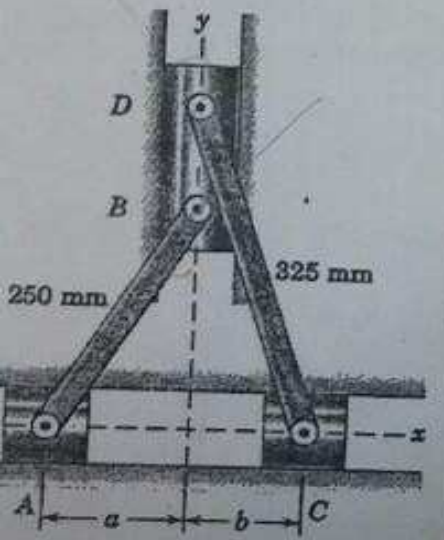
۲) در شکل مقابل برای لحظه نمایش داده شده، فواصل $a=150\text{ mm}$

و $b=125\text{ mm}$ است و در نقطه A و C با سرعت 2.5 m/s به سمت چپ
 حرکت می کنند.

الف - مقدار جهت سرعت هر قطعه BD را می سنجید.

ب - اگر شتاب زاویه ای میله AB برابر α باشد،

مقدار جهت شتاب پوی در انتهای میله DC را
 بدست آورید و آنرا تفسیر کنید.



۳) گوی گردی A به جرم m و شعاع r با حرکت غلتشی (بدون لغزش) با سرعت v_0 در راستای

با گوی گردی B به جرم $2m$ و شعاع $2r$ که ساکن است، برخورد می کند. اگر ضریب اصطکاک

بین هر گوی با سطح افق μ_k باشد و از اصطکاک

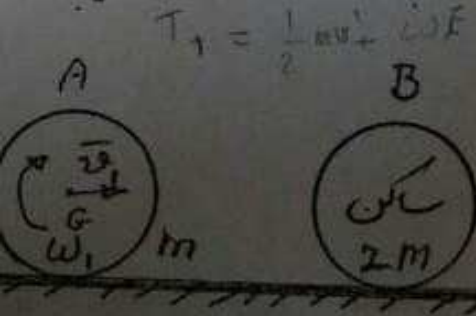
بین هر دو گوی چشم پوشی شود، با فرض برخورد غیر

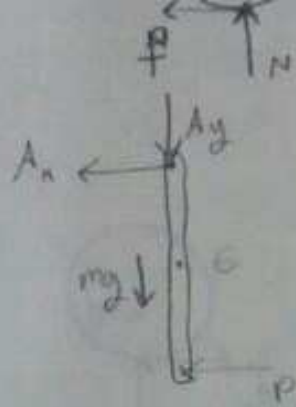
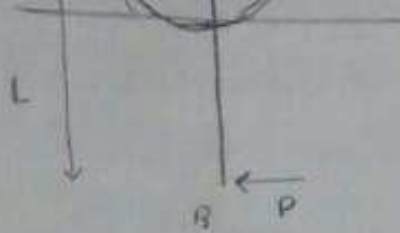
الاستیک $(e = 3/4)$ ، بدست آورید:

الف - سرعتی خطی و زاویه ای هر گوی را بلافاصله

پس از برخورد.

ب - سرعت هر گوی پس از آنکه غلتش بکلیتاً در دسترس باشند.





ایسی صورت میں

$$\sum M_A = \sum M_A \quad f \times r = \frac{1}{r} m r^2 \alpha$$

$$\Rightarrow \boxed{f = \frac{1}{r} m r \alpha_1} \quad a_x = r \alpha_1$$

$$pL = \frac{1}{12} m L^2 \alpha + m \left(r \alpha_1 - \frac{L}{r} \alpha \right) \frac{L}{r}$$

$$f \times r + pL = \frac{1}{2} m r^2 \alpha_1 + m \left(r \alpha_1 - \frac{L}{r} \alpha \right) \frac{L}{r} + \frac{1}{12} m L^2 \alpha$$

برای حالت کلی

$$\frac{1}{r} m r^2 \alpha_1 + pL =$$

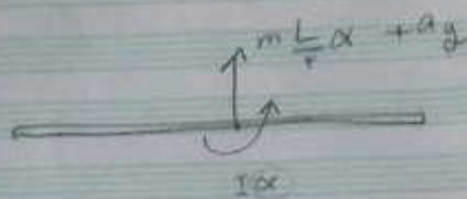
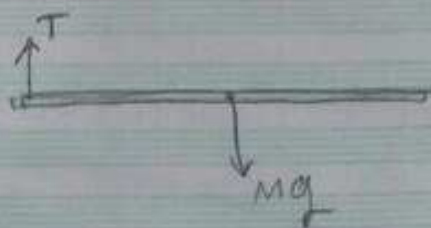
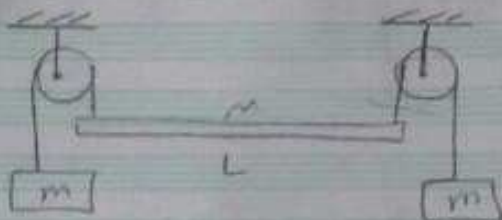
$$A_x + p = \cancel{m r \alpha} \quad m \alpha \quad \frac{m L}{r} \alpha - m a_x$$

$$pL = \frac{1}{12} m L^2 \alpha + m \left(\cancel{r \alpha} - a_x + \frac{L}{r} \alpha \right) \frac{L}{r}$$

$$\cancel{p} \frac{1}{12} m L^2 \alpha = \frac{\left(\frac{1}{12} m L^2 + \frac{m L^2}{12} \right) \alpha - p}{m}$$

$$\frac{r}{12} L \alpha$$

$$\boxed{a_x = \frac{1}{r} L \alpha - \frac{p}{m}} = r \alpha_1$$



$$mg - T = ma_y$$

$$T - mg = m\left(\frac{L}{r}\alpha + a_y\right)$$

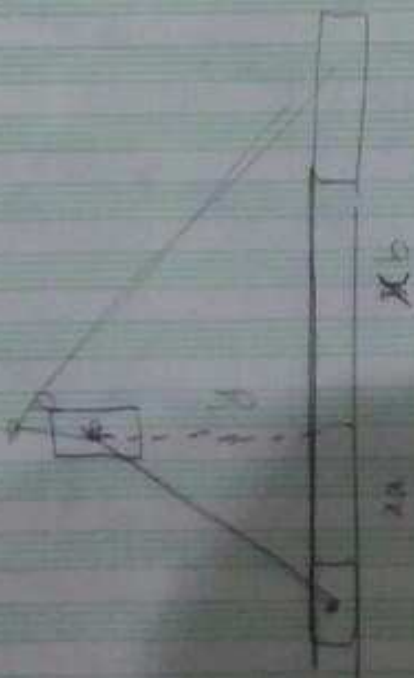
$$-T \frac{L}{r} = \frac{1}{r} M L \alpha$$

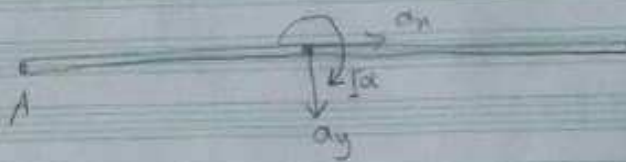
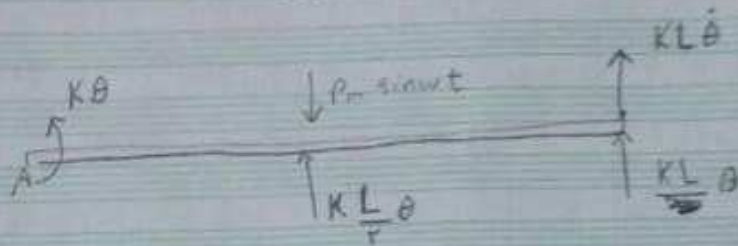
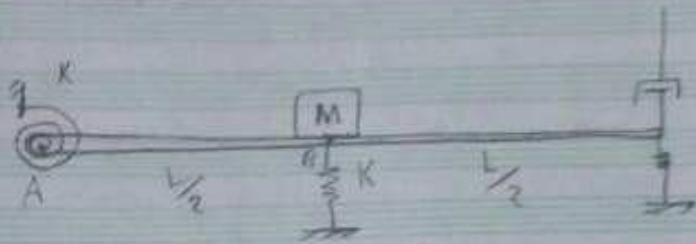
$$T = -\frac{1}{r} L M \alpha$$

$$m(g + a_y) = -\frac{1}{r} L \frac{M}{m} \alpha$$

$$a_y = \frac{L M}{r m} \alpha + g$$

$$-\frac{1}{r} m L \alpha - mg = m \frac{L}{r} \alpha + \frac{L M}{r m} \alpha + g$$





$$\sum M_A = \sum M_A \Rightarrow K\theta + \frac{KL^r}{r} \theta + KL^r \theta + KL^r \theta$$

$$\frac{1}{r} P_m \sin \omega t = -\frac{1}{r} mL^r \ddot{\theta} - m \frac{L^r}{r} \ddot{\theta} = -\frac{1}{r} mL^r \ddot{\theta}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{r} mL^r \ddot{\theta} + KL^r \dot{\theta} + \left(\frac{\Delta K}{r} L^r + K \right) \theta = \frac{P_m L \sin \omega t}{r}$$

$$\Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{rK}{m} \dot{\theta} + r \left(\frac{\Delta K}{r m} + \frac{K}{mL^r} \right) \theta = \frac{r P_m \sin \omega t}{r m L}$$

جواب د، بهر

$$\omega = 1 \times 2\pi \times \frac{1}{4} = \pi$$

$$\frac{K}{r} = \omega \Rightarrow T = \frac{1}{r}$$

با استفاده از معادله دیفرانسیل و حل آن
و مقدار \omega را به دست می آوریم

$$T_d = \frac{r \pi}{\omega}$$

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



معمولا ζ, γ

$$m \ddot{x} + kx + c\dot{x} = 0$$

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



$$\gamma \zeta \omega_n = \frac{c}{m}$$

$$\gamma \zeta m \omega_n = c$$

$\gamma < \zeta \omega_n$

$$\zeta = 1 \quad \text{overdamped}$$

$$x = A_1 e^{\lambda_1 t} + A_2 e^{\lambda_2 t}$$

$$\lambda = \omega_n \left(-\zeta \pm \sqrt{\zeta^2 - 1} \right)$$

$$x = C e^{-\zeta \omega_n t} \sin(\omega_d t + \varphi) \quad \zeta < 1$$

$$\omega_d = \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} \quad \zeta_d = \frac{\zeta \omega_n}{\omega_d}$$

$$\ddot{x} + \gamma \zeta \omega_n \dot{x} + \omega_n^2 x = \frac{F_0 \sin \omega t}{m} \quad \text{steady state}$$

$$\ddot{x} + \gamma \zeta \omega_n \dot{x} + \omega_n^2 x = \frac{K b \sin \omega t}{m}$$

$$\ddot{x} + \omega_n^2 x = \frac{F_0 \sin \omega t}{m}$$

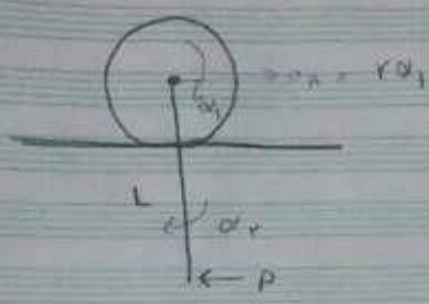
$$x_p = X \sin \omega t \quad X = \frac{\frac{F_0}{m}}{1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}$$

$$X = \frac{1}{1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}$$

$$x + \gamma \zeta \omega_n \dot{x} + \omega_n^2 x = \frac{F_0}{m} \sin \omega t$$

$$X = \frac{\frac{F_0}{m}}{\left[\left(1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2\right)^2 + \left(\gamma \zeta \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2 \right]^{1/2}}$$

$$\varphi = \tan^{-1} \left(\frac{\gamma \zeta \frac{\omega}{\omega_n}}{1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2} \right)$$



$$PL = \frac{1}{12} mL^2 \alpha_r + \left(\frac{mL^2}{r} \alpha_r - mr\alpha_1 \frac{L}{r} \right)$$

$$P - A_n = m \left(\frac{L}{r} \alpha_r - r \alpha_1 \right)$$



$$f r = \frac{1}{12} m r^2 \alpha_1 = \frac{1}{12} m r \alpha_1$$

$$A_n - \frac{1}{r} m r \alpha_1 = m r \alpha_1$$

$$P - \frac{1}{r} m r \alpha_1 = \frac{mL}{r} \alpha_r - \cancel{m r \alpha_1} + \cancel{m r \alpha_1}$$

$$LP = \frac{1}{r} m r L \alpha_1 + \frac{mL^2}{r} \alpha_r = \frac{1}{12} mL^2 \alpha_r + \frac{1}{r} mL^2 \alpha_r$$

$$- m r \alpha_1 \frac{L}{r}$$

$$\cancel{m r} \alpha_1 = \left(\frac{1}{r} mL^2 - \frac{1}{r} mL^2 \right) \alpha_r$$

$$= -\frac{1}{12} \cancel{mL^2} \alpha_r$$

$$r \alpha_1 = +\frac{1}{3} L \alpha_r$$

$$PL = \frac{1}{r} mL a_n + \frac{mL^2}{r} \left(\frac{+4 a_n}{L} \right)$$

$$= \frac{1}{r} mL a_n + \frac{4}{r} mL a_n$$

$$-\frac{4}{r} mL$$

$$\frac{r}{4} \frac{P}{m} = a_n$$

$$\frac{r}{4} \frac{PL}{m}$$

$$\alpha = \frac{\frac{r}{r} \frac{P_m}{KL}}{\left[\left(1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n} \right)^2 \right)^2 + \left(2 \zeta \frac{\omega}{\omega_n} \right)^2 \right]^{\frac{1}{2}}}$$

صافی متناظر را نظریه از معادله (بیاضی) بدست می آید به غیر از P_m

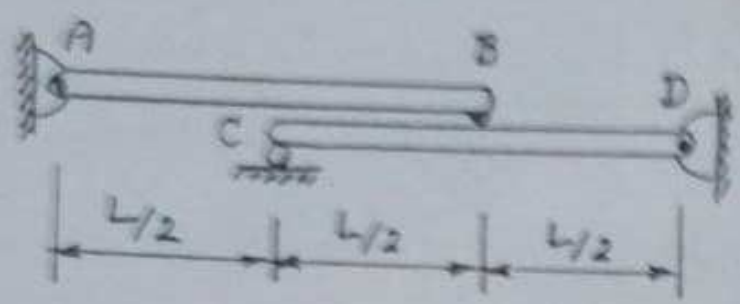
برای بدست آوردن P_m می دانیم که جسم در موتور و میل شده و است با متوازی موتور شده

$$P_m = m r \omega^2 =$$

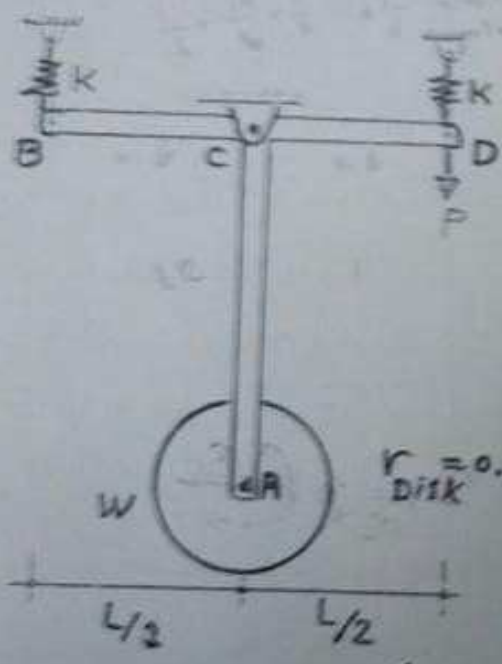
↓
جسم متوازی با میل

و داریم:

در این مسئله یک سیستم مکانیکی داریم که شامل یک میله افقی AB و یک میله عمودی CD است. میله AB طول L دارد و در هر دو سر آن (A و B) به یک دیوار عمودی متصل است. میله CD در نقطه C به میله AB متصل است و در نقطه D به یک دیوار عمودی دیگر متصل است. فاصله بین A و C برابر با L/2 است، فاصله بین C و B برابر با L/2 است و فاصله بین B و D برابر با L/2 است. یک نیرو عمودی P در نقطه B وارد میله AB می‌شود. هدف از این مسئله تعیین تغییرات طول میله AB و CD و همچنین تغییرات زاویه میله AB نسبت به افق است.



معمولاً در این نوع مسائل، تغییرات طول میله‌ها و زاویه میله AB نسبت به افق را می‌خواهند. برای حل این مسئله، می‌توانیم از روش انرژی پتانسیل یا روش تعادل استفاده کنیم.



5) یک میله افقی BD و یک میله عمودی AC داریم. میله BD در هر دو سر آن (B و D) به یک دیوار عمودی متصل است و در هر دو سر آن یک فنر با ثابت فنر K قرار دارد. میله AC در نقطه C به میله BD متصل است و در نقطه A به یک دیسک دایره‌ای با شعاع r و جرم W متصل است. دیسک W در یک سطح افقی بدون اصطکاک قرار دارد. هدف از این مسئله تعیین تغییرات طول میله BD و تغییرات زاویه میله AC نسبت به عمود است.

در نقطه A قرار داده. اگر نیروی $P = 26 \text{ N}$ را به نقطه D اعمال کنیم، این نقطه به اندازه 20 mm جابجا خواهد شد. در صورت برداشتن ناگهانی نیروی P، پانزده سرباز در نرسان کوه. پرورد طبع نرسان پانزده و صد و شصت سرعت نقطه A را برای دو حالت قید شده بدست آورید.

معادلات (یا داده‌ها):

$$e = \frac{(v'_B)_n - (v'_A)_n}{(v_A)_n - (v_B)_n}$$

$$I_{\text{bar}} = \frac{1}{12} mL^2, \quad I_{\text{Disk}} = \frac{1}{2} mr^2$$

$$I_{\text{sphere}} = \frac{2}{5} mr^2$$

$$g = 10 \text{ m/sec}^2$$

$$\vec{v}_t = \rho \dot{\theta}$$

$$a_n = \rho \dot{\theta}^2$$

$$a_t = \rho \ddot{\theta} + \dot{\rho} \dot{\theta}$$

$$\vec{v} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta$$

$$a = \ddot{r} \vec{e}_r - r \dot{\theta}^2 \vec{e}_\theta + 2\dot{r} \dot{\theta} \vec{e}_\theta + r \ddot{\theta} \vec{e}_\theta$$

$$\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r} + \vec{v}_{\text{rel}}$$

$$a = \vec{\omega} \times \vec{r} + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}) + 2\vec{\omega} \times \vec{v}_{\text{rel}} + \vec{a}_{\text{rel}}$$

$$v = e^{-5\omega_n t} (A \sin \omega_d t + B \cos \omega_d t) + x_m \sin(\omega t - \phi)$$

$$x_m = \frac{P_0/k}{\sqrt{(1-\beta^2)^2 + (2\xi\beta)^2}}$$

$$\tan \phi = \frac{2\xi\beta}{1-\beta^2}$$



شماره نیروی وارد می شود $\Rightarrow r\ddot{\theta} = m(r - r_0) = 0$

$\Rightarrow \dot{r} = r\dot{\theta}$

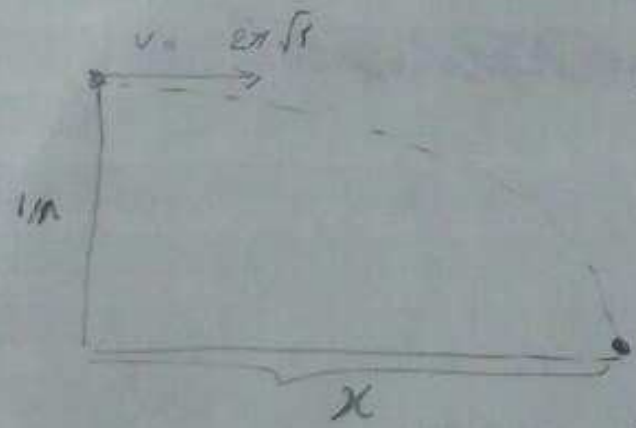
$\int_0^v v \cdot dv = \int_0^r r\dot{\theta}^2 dr$ ~~و این را در~~ $a \cdot ds = v \cdot dv$

$\Rightarrow \frac{v \cdot v}{r} = \dot{\theta}^2 \left(\frac{r \cdot r}{r} \right) \Rightarrow \boxed{v = r\dot{\theta} = 1.5\omega}$
 لریت شیبی $= 2\pi$



$a_B = r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}$
 $\ddot{\theta} = 0$ چون $\dot{\theta}$ و $\ddot{\theta}$ ثابت است

$\Rightarrow P = ma_B = m \left(0 + 2 \times 1.5 \times \pi \times \left(\frac{1.5\pi}{\pi} \right)^2 \right) = \boxed{\frac{18\pi}{9} \pi^2 m}$ نیروی مداره



$\frac{1}{2} x g t^2 = 1.18$
 $\Rightarrow t^2 = \frac{1.18 \times 2}{g}$

$t = \sqrt{\frac{2.36}{g}}$ زمان برخورد زمین

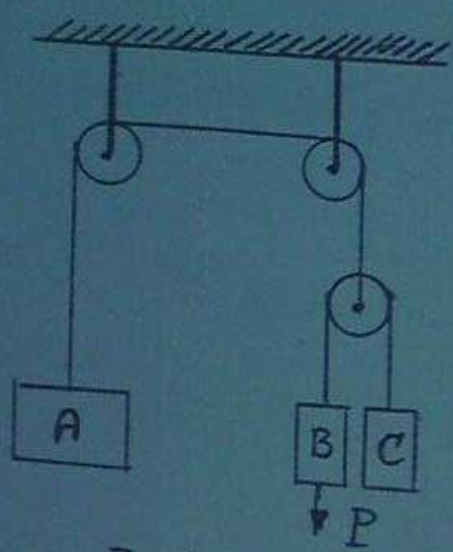
$x = vt + x_0 = \boxed{2\pi \sqrt{\frac{2.36}{g}}}$ مسافت طی شده

$y = 5\pi\sqrt{g}t - \frac{1}{2}gt^2$
 $\frac{dy}{dt} = 5\pi\sqrt{g} - gt$

ج ۱ برای حل این قسمت کافی است معادله‌ی مسیر حرکت را درست آوریم.

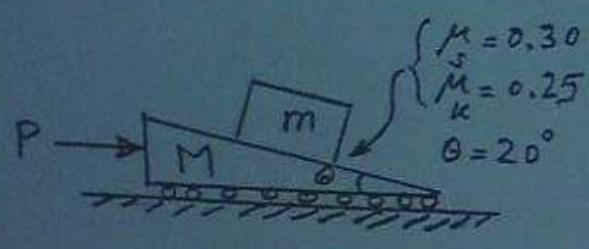
$y = -\frac{1}{2}gt^2$
 $x = vt \Rightarrow y = -\frac{g}{2v^2} x^2$

۱) سیستم متقابل تشکیل از وزنه های A، B و C قبل از اعمال بار P در حال تعادل و سکون قرار داشته است. پس از اعمال بار P به وزنه B، این وزنه مسافت ۱۰ cm را در مدت زمان یک ثانیه طی نماید. اگر از اصطکاک و حریم فرسایش چشم پرتی شود، مطلوب است:



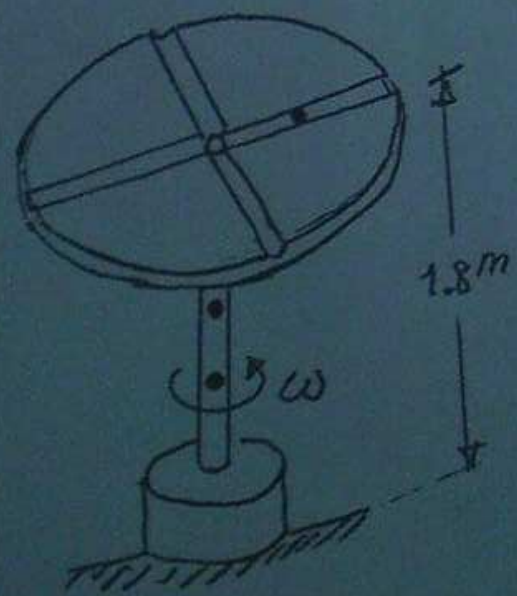
$m_A = 50 \text{ kg}$, $m_B = m_C = 25 \text{ kg}$

- الف - کشش در کابل وزنه A
- ب - سرعت حرکت وزنه A در پایان یک ثانیه
- ج - شتاب نسبی B به C در پایان ثانیه اول

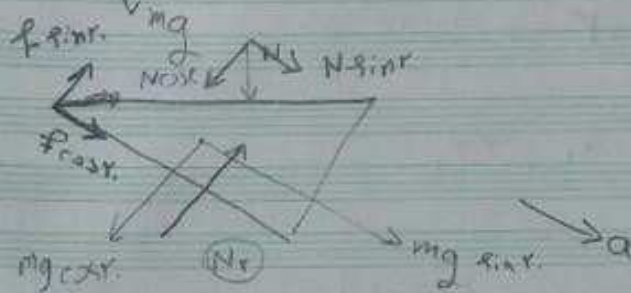
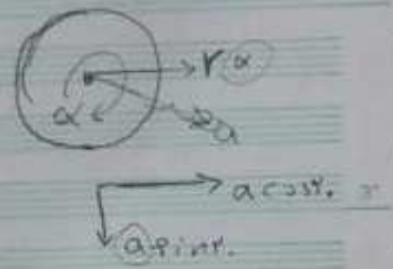
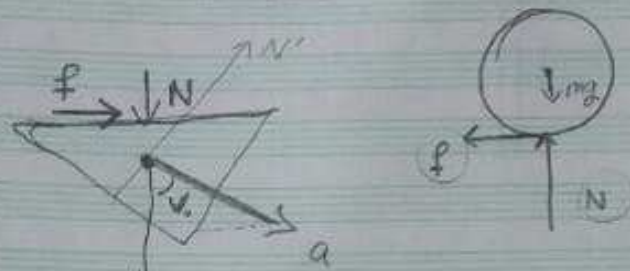
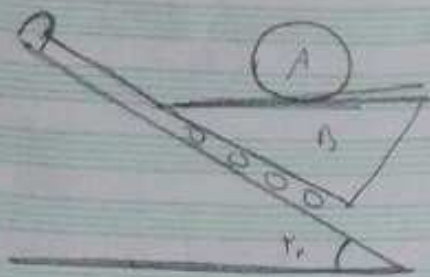


۲) در شکل متقابل، محذوره نیروی اعمالی P را بگونه ای که بلوک m نسبت به گره M نلغزد، بیاید. از اصطکاک بین گره و زمین چشم پرتی شود.

۳) در یک دستگاه مطابق شکل دور، طولی صافی از طریق لوله میانی از مرکز دیسک دوار به آرامی (بدون سرعت شعاعی) وارد می شود. از شیارهای سطح دیسک شده و پس از خارج پرتاب می شود. شعاع دیسک ۳۰ cm می باشد و اصطکاک در شیارها ناچیز است.



- الف) سرعت زاویه ای دیسک برابر $\omega = \frac{2\pi R}{3} \frac{\text{rad}}{\text{sec}}$ می باشد.
- ب) مسافتی را که طولی در راستای افق پس از عبور از دیسک دارد بگنجد، بیاید.
- ج) مسافتی را که طولی پس از عبور از دیسک در فاصله ۱ m می پاید، محاسبه نماید.



$$\begin{aligned} N - mg &= -ma \sin \theta & (1) \\ -f &= mr\alpha + ma \cos \theta & (2) \\ f r &= I \alpha & (3) \end{aligned}$$

$$Mg \sin \theta + N \sin \theta + f \cos \theta = Ma \quad (4)$$

$$f = \frac{I}{r} \alpha \quad -\frac{I}{r} \alpha - mr \alpha = ma \cos \theta$$

$$\Rightarrow \left(-\frac{I}{r} - mr \right) \alpha = m \cos \theta a$$

$$\Rightarrow \alpha = - \left(\frac{m \cos \theta}{\frac{I}{r} + mr} \right) a$$

$$(1) \quad N \sin \theta - mg \sin \theta = -ma \sin \theta$$

$$P + A_n = m(-a_n + \frac{L}{r}\alpha)$$

$$P + A_n = \left(-\frac{1}{r}L\alpha + \frac{P}{m} + \frac{L}{r}\alpha\right)$$

$$P + A_n = \frac{1}{r}L\alpha + \frac{P}{m} - P = \frac{1}{r}m \left(\frac{1}{r}L\alpha - \frac{P}{m}\right)$$

$$= \frac{r}{r}m \left(\frac{1}{r}L\alpha - \frac{P}{m}\right)$$

$$\frac{1}{r}L\alpha + \frac{P}{m} = \frac{1}{r}mL\alpha - \frac{P}{r}$$

$$\frac{\frac{P}{m} + \frac{1}{r}P}{\frac{1}{r}mL - \frac{1}{r}L} = \frac{\left(\frac{1}{r}mL - \frac{1}{r}L\right)\alpha}{P\left(\frac{r}{m} + r\right)} = \alpha$$

$$\frac{P\left(\frac{r}{m} + 1\right)}{r(m-1)} - \frac{P}{m}$$

= α

$$\theta \sin \theta W + \theta \sin \theta m =$$

$$W \left(\theta \sin \theta + \theta \cos \theta m + \frac{m + \frac{1}{I}}{\theta \cos \theta} - W \right)$$

$$\theta \sin \theta W - \theta \sin \theta m = \theta \cos \theta \left(\theta \cos \theta W + m \right)$$

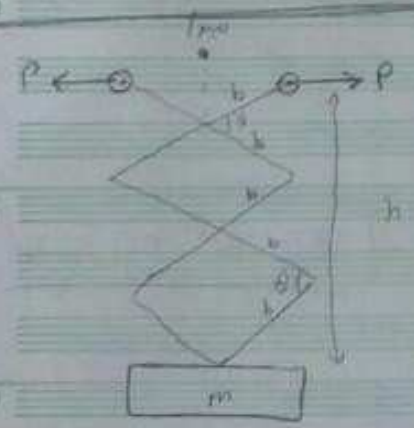
$$ds = \left(1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2\right)^{1/2} dx = \left(1 + r^2 \lambda^2\right)^{1/2} dx$$

$$\Rightarrow \int_0^S ds = \int_0^{\frac{r\sqrt{yH}}{g}} \sqrt{1 + r^2 \lambda^2} dx = \left[\frac{x}{r\lambda} (1 + r^2 \lambda^2)^{3/2} \right]$$

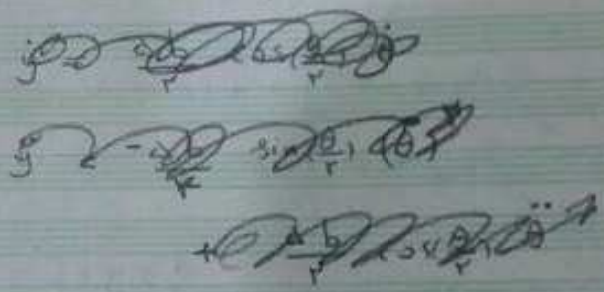
*

$$\int \sqrt{1 + r^2 \lambda^2} dx = \frac{1}{r\lambda} (1 + r^2 \lambda^2)^{3/2}$$

برای سنجش انرژی و تغییرات در طول، مقدار A را می توانیم از S بیابیم.



$$y = h : \Delta b \sin \frac{\theta}{r} \quad x = b \cos \frac{\theta}{r}$$



در حالت تعادل $\Delta T + \Delta U = \Delta U$

$$\Rightarrow dT + dV = dU$$

$$dT = d\left(\frac{1}{2} m v^2\right) = m v dv = m a dy$$

$v dv = a dy$

$$= m a \left(\frac{\Delta b}{r} \cos \frac{\theta}{r} d\theta\right) \quad (1)$$

$$dV = d(mgh) = mg dy = mg \left(\frac{\Delta b}{r} \cos \frac{\theta}{r} d\theta\right) \quad (2)$$

$$dU = \rho dx = \rho \left(-\frac{b}{r} \sin \frac{\theta}{r} d\theta\right) \quad (3)$$

$$\Rightarrow (1) + (2) = (3)$$

$$\Rightarrow m a \left(\frac{\Delta b}{r} \cos \frac{\theta}{r} d\theta\right) + mg \left(\frac{\Delta b}{r} \cos \frac{\theta}{r} d\theta\right) = -\rho \left(-\frac{b}{r} \sin \frac{\theta}{r} d\theta\right)$$