



0, 5

$$\left\{ \begin{array}{l} E_{cl} + E_{pp1} + w_m = E_{c2} + E_{pp2} \\ 0 + m g h_1 + 0 = \frac{1}{2} m V^2 + m g h_2 \\ m g (h_1 - h_2) = \frac{1}{2} m V^2 \\ h_1 = L(1 - \cos \theta_0) \\ h_2 = L(1 - \cos \theta) \end{array} \right.$$

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

مع $\sin \theta = \theta$ (rad) و $\omega = \frac{d\theta}{dt}$ و $v = \frac{d\theta}{dt} = L \frac{d^2 \theta}{dt^2}$

0, 5 $\frac{d^2 \theta}{dt^2} + \frac{g}{L} \theta = 0$

ب - قيمة الدور $T_0 = \frac{t}{20} = 2 \text{ s}$: $T_0 = \frac{t}{20}$

0, 25 $T_0 = \frac{1}{f} \Rightarrow f = 0,5 \text{ HZ}$: f_0

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

ج - ايجاد طول الخيط لهذا التوازن : $T_0^2 = 4 \cdot \pi^2 \cdot \frac{L}{g} \Rightarrow L = 1 \text{ m}$

د - المعادلة الزمئية للفاصله الزاوية : $\theta(t) = \theta_m \cos(\omega_0 t + \varphi)$
من الشروط الابتدائية $\theta = \theta_m$ و $v = 0$ و $t = 0$ و $\theta = \theta_m \cos(\omega_0 t + \varphi)$ ومنه المعادلة :

0, 5

ه - قيمة السرعة الزاوية عند المرور بوضع التوازن : في هذا الوضع تكون السرعة أعظمية :

0, 25 $v = L \frac{d\theta}{dt} = \pm L \theta_0 \omega_0 = \pm 0,273 \text{ m/s}$ و $\frac{d\theta}{dt} = \pm \theta_0 \omega_0 = \pm 0,273 \text{ rad/s}$

0, 25 $T = T_0 (1 + \frac{\theta^2}{16}) = 2,14 \text{ s}$: $T = T_0 (1 + \frac{\theta^2}{16})$

ب - قيمة السرعة عند المرور بالوضع : $\theta = 30^\circ$

$$v = \sqrt{v_0^2 + 2gL (\cos 30^\circ - \cos 60^\circ)}$$

ج - قيمة توتر الخيط عندنذا :

0, 5 $v = 3,34 \text{ m/s}$

$$T = m a_N + mg \cos 30^\circ$$

0, 5 $a_N = \frac{v^2}{L} = \frac{3,34^2}{1} = 11,15 \text{ m/s}^2$ بتطبيق القانون الثاني لنيوتن :

$$T = 0,197 \text{ N}$$

بالتوفيق في bac