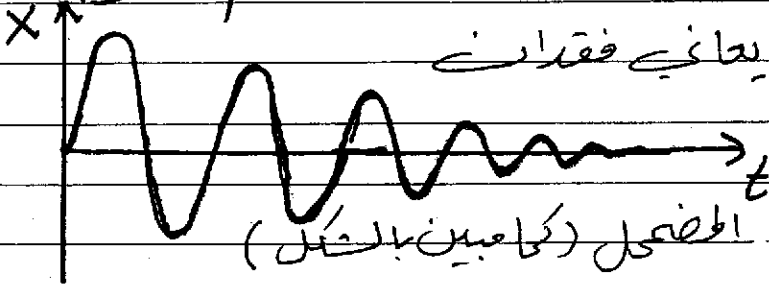


# الفصل الرابع - Chapter 4

## الاهتزاز المضعف (المركبة لتوافقية المضملة)

### Damped Harmonic Motion (D.H.M)



أن أي جسم يهتز لا يبد وأن يعاني فقدان في الطاقة وبذلك فإن سعة حركته تتناقص تدريجياً مع الزمن ويسمى هذا الاهتزاز المضعف (كما عيّن بالشكل)

### القوى المسببة للاضمحلال للاهتزازات

أن كل جسم يهتز لا يبد أن يحاياه قوى مقاومة لحركته والتي تؤدي إلى اضمحلال حركته للاهتزازية تدريجياً، أي تؤدي إلى أضعاف حركته. وأن هذه القوى المقاومة للحركة قد تكون ناتجة عن لزوجة المائع الذي يتحرك فيه الجسم أو قد تكون ناتجة عن الاحتكاك الداخلي بين الأجزاء التي تتحرك معاً نتيجة للاهتزاز أو بسبب قوى احتكاك تنبع من الخسائر الكهرومغناطيسية المتولدة عن اهتزاز الجسم الذي يحتوي أصلاً على مواد قابلة للتقوية قرب مغناطيسين أو كهربائيين. في عملية الاهتزاز هذه العوامل أو أكثر قد تؤثر على الحركة، لذلك يجب أن يُعترف بمعدل للتغلب على ذلك وأن هذا المعدل يضعف تدريجياً لكل حرارة للوسط المحيط، ونتيجة لذلك فإن سعة الاهتزاز تتناقص مع الزمن إلى أن يتوقف الجسم عن الحركة ويسمى هذا بالاضمحلال أو التبدد بالطاقة، وتسمى هذه الحركة بالركبة لتوافقية المضملة.

أن جميع الحركات المهتزة تعاني من الاضمحلال أو التبدد بالطاقة ولكن بدرجات متفاوتة بالاعتماد على دقة عوامل وأن أبرز هذه العوامل ناتجة عن مقاومة المائع بسبب لزوجة أو بسبب الاحتكاك، وأن مقاومة المائع تعتمد على سرعة الجسم وشكله وهواصل المائع عنه السرعة الأنيبة  $V$  للجسم المهتز

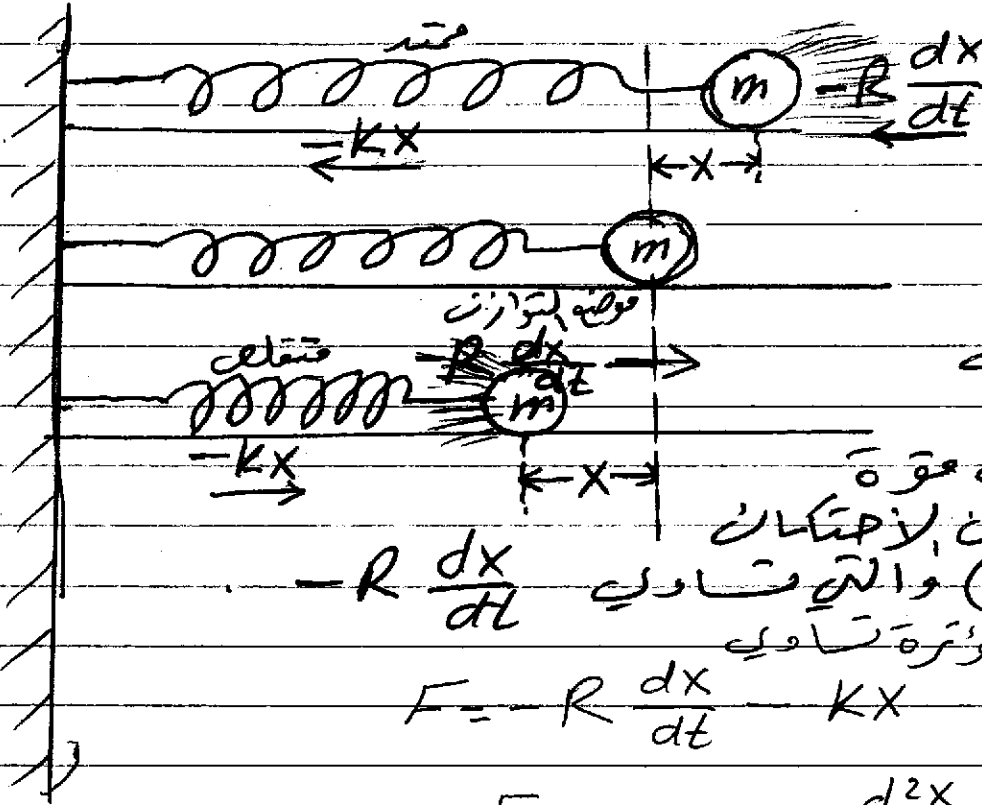
$$F_R \propto V \Rightarrow F_R = -RV$$

حيث أن  $R$  ثابت للاضمحلال، الزيادة في البنية تعني أن  $F_R$  تكون دائماً بعكس اتجاه حركة الجسم أي أن لقوة تحاول دائماً إيقاف حركة الجسم المهتز

عندما يهتز الجسم باتجاه المحور السيني فإن

$$F_R = -R \frac{dx}{dt} \quad \text{--- (1)}$$

معادلة الحركة لتوافقية الجسيمات



عندما نزل  
الكتلة لمربوطة  
أزاحة صغيرة  $x$   
فإن هناك قوة  
معيبة تساوي  
 $-kx$  وعند قرنته  
الكتلة تتحرك  
فإنها استعانت من قوة  
مقاومة ناتجة عن لزجتها  
(أولزوجة، الناتج) والتي تساوي  
وإن معادلة القوى المطورة تساوي

$$-R \frac{dx}{dt} - kx$$

$$F = -R \frac{dx}{dt} - kx$$

قانون نيوتن الثاني

$$\therefore F = ma = m \frac{d^2x}{dt^2}$$

$$\therefore m \frac{d^2x}{dt^2} = -R \frac{dx}{dt} - kx$$

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

ولنفرض أن  $(\frac{R}{m} = 2r)$  ، حيث أن  $\omega_0^2 = \frac{k}{m}$

$$\therefore \frac{d^2x}{dt^2} + 2r \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0 \quad \text{--- (2)}$$

المعادلة (2) هي المعادلة التفاضلية للحركة التوافقية المبردة. ولحل هذه المعادلة (معادلة (2)) نقتن من  
دالة تكون مشتقتها الأولى والثانية مشابه لنفس الدالة (وهي دالة  
تامة) ولهذا ما تحققه الدالة الأسيية. ولذا نفرض الكل:

$$x = D e^{\alpha t} \quad \text{--- (3)}$$

حيث  $D$  ثابتة

3

نبحث عن الحل من معادله (3) بالمعادله (2) فحصلنا

$$\alpha^2 D e^{\alpha t} + 2r\alpha D e^{\alpha t} + \omega_0^2 D e^{\alpha t} = 0$$

$$D e^{\alpha t} (\alpha^2 + 2r\alpha + \omega_0^2) = 0$$

لذلك نحل المعادله (3)  $D e^{\alpha t} \neq 0$  ولا يمكن ان يفرض عدل يساوي صفر

$\therefore \alpha^2 + 2r\alpha + \omega_0^2 = 0$

نحل المعادله التربيعية بالطريقة القياسية

$$\alpha = \frac{-2r \pm \sqrt{4r^2 - 4\omega_0^2}}{2 \times 1}$$

$x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$

$$\alpha = -r \pm \sqrt{r^2 - \omega_0^2}$$

either  $\alpha_1 = -r + \sqrt{r^2 - \omega_0^2}$  or  $\alpha_2 = -r - \sqrt{r^2 - \omega_0^2}$

نبحث عن الحل بالمعادله (3) التي تمثل الحل العام للمعادله (2)

$$X = D_1 e^{\alpha_1 t} + D_2 e^{\alpha_2 t} \quad X = X_1 + X_2$$

$$X = D_1 e^{(-r + \sqrt{r^2 - \omega_0^2})t} + D_2 e^{(-r - \sqrt{r^2 - \omega_0^2})t} \quad \text{--- (4)}$$

من المعادله (4) التي تمثل الحل التري من المعادله (2) نستخرج أربع حالات للحركة يعتمد كل منها على قيمة  $r$  نسبة  $\omega_0$  لها وهذه الحالات هي:

- ①  $r^2 = 0$    ②  $r^2 < \omega_0^2$    ③  $r^2 = \omega_0^2$    ④  $r^2 > \omega_0^2$

① الحالة لزوك: حالة انعدام الاضخمالات ( $r=0$ ):

عندما ( $r=0$ ) فان ( $\frac{R}{m} = 2r = 0$ ) أي ان ( $R=0$ ) وهذا يعني ان قوة الاحتكاك (أو لزوجة المائع) تساوي صفر، وبذلك تصبح الحركة توافقية بسيطة غير مضمحلة (أي حالة انعدام الاضخمالات) ويصبح أكد التمثيل بالمعادله (4) كما يلي:

$$X = D_1 e^{(-0 + \sqrt{0^2 - \omega_0^2})t} + D_2 e^{(-0 - \sqrt{0^2 - \omega_0^2})t}$$

$$X = D_1 e^{\sqrt{-\omega_0^2}t} + D_2 e^{-\sqrt{-\omega_0^2}t} \quad \sqrt{-1} = i$$

(4)

$$X = D_1 e^{i\omega_0 t} + D_2 e^{-i\omega_0 t}$$

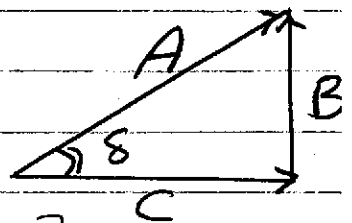
$$\begin{aligned} \because e^{i\omega_0 t} &= \cos \omega_0 t + i \sin \omega_0 t \\ e^{-i\omega_0 t} &= \cos \omega_0 t - i \sin \omega_0 t \end{aligned}$$

$$\therefore X = (D_1 + D_2) \cos \omega_0 t + i(D_1 - D_2) \sin \omega_0 t$$

$$\text{let: } D_1 + D_2 = B \quad ; \quad i(D_1 - D_2) = C$$

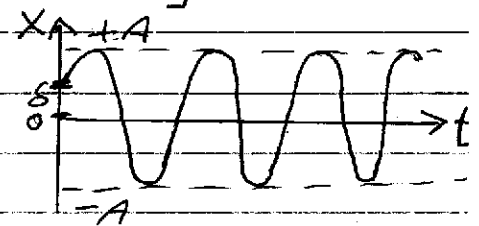
$$X = B \cos \omega_0 t + C \sin \omega_0 t$$

$$X = A \left[ \frac{B}{A} \cos \omega_0 t + \frac{C}{A} \sin \omega_0 t \right]$$



$$X = A [\sin \delta \cos \omega_0 t + \cos \delta \sin \omega_0 t]$$

$$X = A \sin(\omega_0 t + \delta) \quad \text{--- (5)}$$



من معادله (5) نلاحظ ان سعة الاهتزاز A تبقى ثابتة مع مرور الزمن

من مقارنته بالمعادله (5) نلاحظ مع المعادله (11) بالنقل الثاني نرى انهما معادله واحدة ، الى ان المعادله (5) تمثل الحركة التوافقية البسيطة غير المقهملية

## (2) الحالة الثانية: حالة الحركة الناقصة للاهتزاز (r < w\_0)

عندما (r < w\_0) أي أن معامل الاضمحلال r يكون صغير مقارنة مع التردد الزاوي w\_0 ، كما هو الحال في المقاومة التي يار فيها البسم صغيرة فيكون الاضمحلال قليل نسبياً .  
أي ان مقدار  $\sqrt{r^2 - w_0^2}$  يكون مقدار تخيالي

$$\text{let } w_0^2 - r^2 = w^2 \Rightarrow r^2 - w_0^2 = -w^2$$

$$\Rightarrow \sqrt{r^2 - w_0^2} = \sqrt{-w^2} = \sqrt{-1} w = iw \quad \text{--- (6)}$$

نعوض معادله (6) بالمعادله (4) فنحصل على :

$$X = D_1 e^{(-r + iw)t} + D_2 e^{(-r - iw)t}$$

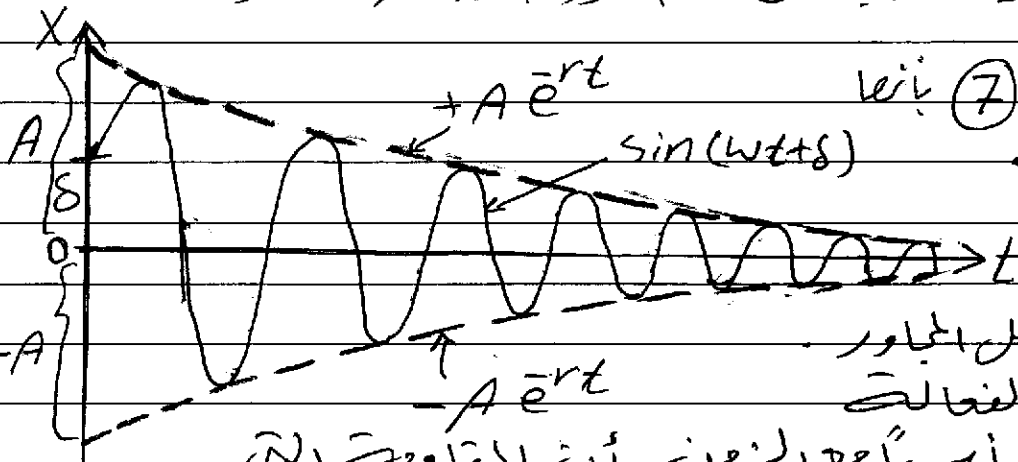
$$X = e^{-rt} (D_1 e^{iwt} + D_2 e^{-iwt})$$

وبنفس الطريقة المتبعة بالحالة الاولى يمكن ان نشبه ان :

$$X = A e^{-rt} \sin(\omega t + \delta) \quad \text{--- (7)}$$

حيث أن:

$\omega =$  التردد الزاوي للاهتزاز الحاصل  
 $A$  و  $\delta$  ثوابت يمكن إيجادهما من شروط الابتدائية للحركة



نلاحظ أن المعادلة (7) بأنها تمثل الحركة لتوافقية البسطة الحفلة ويمكن رسمها بيانياً كما صيغ بالشكل المماور

نلاحظ أن ألفة الفعالة

$\pm Ae^{-\gamma t}$  تناقص أسياً مع الزمن وأن المقاومة التي يعانها الجسم اهتزاز قليلة وتسمح بحدوث اهتزاز حول موضع التوازن

أن الفرق بالزمن بين قمتين (أو قعرين) متتاليتين يسوي (ب) الزمن الدوري للاهتزاز الحاصل) ويرمز له  $T$  ويمكن إيجاده كما يلي:

$$T = \frac{2\pi}{\omega} \Rightarrow T = \frac{2\pi}{\sqrt{\omega_0^2 - \gamma^2}} \quad \text{--- (8)}$$

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} \quad \text{لأن } \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \gamma^2}$$

$$\therefore T > T_0$$

حيث أن  $T$ : الزمن الدوري للاهتزاز الحاصل

$T_0$ : الزمن الدوري للاهتزاز غير الحاصل

المعادلة (8) تمثل معادلة الزمن الدوري للاهتزاز الحاصل

الحاصل ويلاحظ أنه دائماً يكون أكبر من الزمن الدوري للاهتزاز الحاصل غير الحاصل الذي يساوي  $\frac{2\pi}{\omega_0}$  وذلك بسبب المقاومة التي تؤثر على حركة الجسم العهتر (أو لزوجة المائع) وكلما تزداد  $\gamma$  يزداد الزمن الدوري للاهتزاز الحاصل  $T$  حتى يصبح بالانهايه عندما  $\gamma = \omega_0$  أي أن الجسم سيرجع إلى موضع التوازن عند تردد 0 مرة بعد زمن لا نهائي ولا تكون هناك حركة اهتزازية.

نلاحظ في هذه الحالة بأنه عندما تكون هناك مقاومة صغيرة للجسم اهتزاز فحصل على الاهتزاز وان هذا الاهتزاز يمتلك خاصيتين: (1) تناقص تدريجي للعة (2) زيادة في طول الزمن الدوري. إن الطاقة هنا تتبدد في كل مرة بسبب المقاومة حتى تتعدم الحركة ويتوقف الاهتزاز وهذا يمثل أغلب الاهتزازات بالطبيعة.