

③ الحالة الثالثة: حالة الحركة الكرجية: $(r^2 = \omega_0^2)$

عندما $(r^2 = \omega_0^2)$ تسمى هذه الحالة بـ (الحالة الكرجية) لتوها تمثل الحد الفاصل بين الحركة الاهتزازية (عندما $\omega_0 < r$) وهي الحالة الثانية) والحركة غير الاهتزازية (عندما $\omega_0 > r$) وهي الحالة الرابعة). نعوون بالمعادلة (4) عن $r = \omega_0$ فنحصل على

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

$$X = D e^{-rt} \text{ --- (9)}$$

$$D = D_1 + D_2$$

* أن معادلة (9) تمثل الحل لمعادلة الحركة لتوافقة المعادلة (معادلة (2)) وهذا الحل غير صحيح لأنه معادلة (2) هي من الدرجة الثانية وبذلك فان الحل الصحيح لها يجب أن يعطى حلين أو ثابتين، لذلك يجب أن نبحث عن الكحل بطريقة أكثر غير الطريقة المتبعة لنتتبع معادلة (9) فنحصل على الكحل الخاص بذلك لفرق أن معامل الاهتزاز r يزاد تدريجياً حتى يقترب من ω_0 وأن $\sqrt{r^2 - \omega_0^2} \rightarrow 0$ يقترب من الصفر، ولنتفرقه أن $(\sqrt{r^2 - \omega_0^2} = id\omega_0)$ وأن $\omega_0 d\omega_0 \rightarrow 0$

$$\sqrt{r^2 - \omega_0^2} \rightarrow 0 \text{ و } \sqrt{r^2 - \omega_0^2} = id\omega_0 \text{ و } d\omega_0 \rightarrow 0$$

أي أن $d\omega_0$ صغير جداً عند أي زمن نعوون بالمعادلة (4) التي تمثل الحل العام

$$X = D_1 e^{(-r + id\omega_0)t} + D_2 e^{(-r - id\omega_0)t}$$

$$X = e^{-rt} [D_1 e^{id\omega_0 t} + D_2 e^{-id\omega_0 t}]$$

ونفس الطريقة المتبعة للحصول على المعادلة (5) (بالحالة انزولي) يمكن أن نحصل على:

$$X = e^{-rt} (C \cos d\omega_0 t + B \sin d\omega_0 t)$$

$$\because d\omega_0 t \rightarrow 0 \Rightarrow \because \cos d\omega_0 t \approx 1 ; \sin d\omega_0 t \approx d\omega_0 t$$

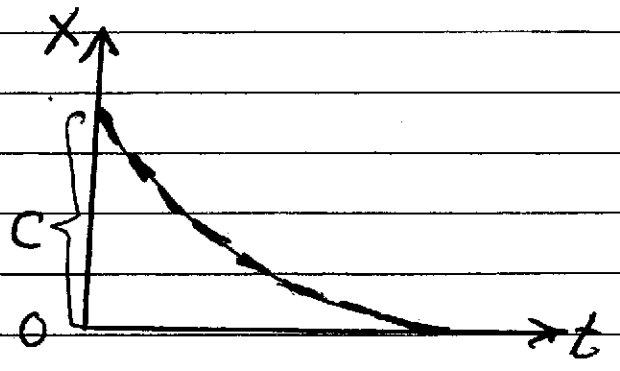
$$X = e^{-rt} (C + B \cdot d\omega_0 t)$$

(7)

Suppose: $BdW_0 = E$ ثابتة

$X = e^{-rt} (C + Et)$ --- (10)

C و E ثوابت يمكن أيجارها من الشروط الابتدائية للمركبة. عندما يزداد r معتبراً من W_0 فإن الزمن الدوري للاهتزاز المفضل T يعتبر من W_0 بالانهاية (من معادلة 8) بلاخط عن الشكل أن الجيم يعود الى موضع توازنه الاصل اذا ترك مرأ



بعد ازاحتها بزيادة ابتدائية مقدارها C وذلك لان المقاومة لا يمكن ان تكون كبيرة وتقع حدود حركة اهتزازية وان الجيم يعود الى موضع توازنه بأقل فترة زمنية بعد حركة مرأ دون ان يتجاوز ذلك أي سلوك اهتزازي

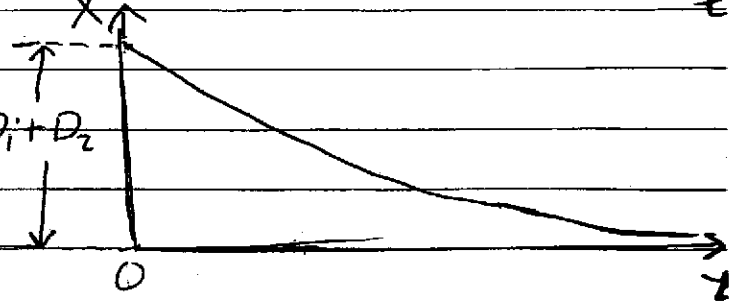
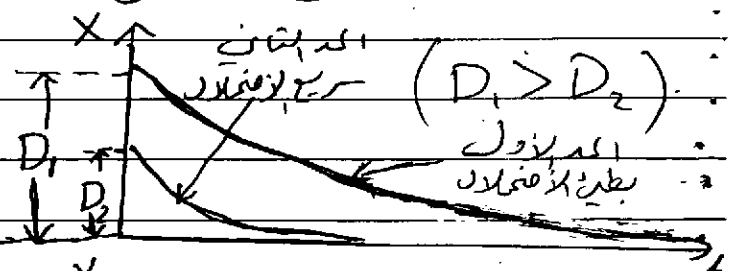
(4) الحالة الرابعة: حالة الحركة لزيادة الاخملاق (r^2 بلا r^2)

عندما تكون المقاومة لا يمكن ان تكون (معامل الاخملاق r) كبيرة مقارنة مع التردد الزاوي W_0 فإن $\sqrt{r^2 - W_0^2}$ يكون مقدار حقيقي موجب ويكون الحل العام للمعادلة (4) كما يلي:

$X = e^{-rt} (D_1 e^{\sqrt{r^2 - W_0^2} t} + D_2 e^{-\sqrt{r^2 - W_0^2} t})$ --- (11)

ان المعادلة (11) لا تمثل حركة دورية لانها لا تحتوي على معامل

تذبذب قيمته مع الزمن وبذلك فان الجيم لا يتلك سلوك اهتزازي. ويلاحظ ان الحل يحتوي على جزئين - التردد الاول يمثل الكبر البطيء والثاني يمثل الكبر السريع الاخملاق كما جيت بالشكل الاول. وان مجموع الجزئين يمثل الحل العام والذي يمثل الحركة الفعلية للمهتز



8

والمتمثل بالشكل الثاني ، حيث أنه لو أُزج الجسم آزاحة ابتدائية مقدارها $(D_1 + D_2)$ عند الزمن $t=0$ عن موضعه المتوازن وترك حراً فان الجسم سيعود بصورة بطيئة جداً إلى موضع توازنه بعد زمن طويل جداً ويتوقف عن الحركة وأن عودة الجسم إلى موضع التوازن تكون بصورة أسيية وبيدون تذبذب وذلك لكون المقاومة كبيرة ولا تسمح بالاهتزاز

مقياس الاهتزاز Damping Scale

أي مهتز ميكانيكي طبيعي لا بد وأن تفقد حركته الاهتزازية وتتوقف بعد حركة تدريجية إلا أن تتوقف حركته نتيجة لتأثير قوى داخلية وخارجية (قوى احتكاكية وأخرى ناتجة عن لزوجة المائع).

أن الاهتزاز الاهتزاز في المهتزاز الطبيعية يكون بدرجات متفاوتة وأن درجة الاهتزاز هذه يمكن وصفها أو أبعادها بدلالة أحد الكميات الأتية:

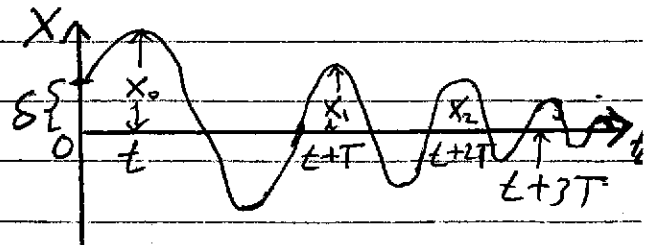
- ① التناقص اللوغاريتمي ② زمن الاسترخاء ③ معامل التوهية

① التناقص اللوغاريتمي (Logarithmic decrement) Δ

هو اللوغاريتم الطبيعي للنسبة بين أي سمتين متتاليتين من سعات الاهتزاز المفصل (وهو مجرود من الوحدات)

$$\Delta = \ln \left(\frac{x_0}{x_1} \right) \quad (12)$$

حيث x_0 سعة الاهتزاز الأول عند الزمن t
 x_1 " " " الثانية " " $t+T$
 x_2 " " " الثالثة " " $t+2T$
 x_3 " " " الرابعة " " $t+3T$
 x_n " " " (n+1) " " $t+nT$



ملاحظة: أن سعة الاهتزاز هنا يجب أن تكون على نفس المقياس من موضع التوازن كما صرنا سابقاً أن معادلة حركة الاهتزاز أكر المفصل هي:

9

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

$$X_0 = A e^{-\gamma t} \sin(\omega t + \delta) \text{ --- (13)}$$

$$X_1 = A e^{-\gamma(t+T)} \sin[\omega(t+T) + \delta]$$

but: $\omega = \frac{2\pi}{T}$

$$\therefore X_1 = A e^{-\gamma(t+T)} \sin\left[\omega t + \frac{2\pi}{T} \cdot T + \delta\right]$$

$$\therefore X_1 = A e^{-\gamma(t+T)} \sin(\omega t + \delta) \text{ --- (14)}$$

من المعادلات (13) و (14) بالمعادلة (12)

$$\Delta = \ln \frac{A e^{-\gamma t} \sin(\omega t + \delta)}{A e^{-\gamma(t+T)} \sin(\omega t + \delta)} = \ln \frac{1}{e^{\gamma T}} = \ln e^{-\gamma T}$$

$$\Delta = -\gamma T \text{ --- (15)}$$

من المعادلة (15) نستنتج بأن التناقص اللوغاريتمي Δ يعتمد على الزمن الدوري للزهرترز الفصل T وعلى معامل الاضمحلال γ .

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

من المعادلتين (8) و (15)

$$\Delta = \frac{2\pi\gamma}{\sqrt{\omega_0^2 - \gamma^2}} \text{ --- (16)}$$

ان المعادلة (16) تتعلق بقيمة التناقص اللوغاريتمي لجميع قيم $(\omega_0^2 > \gamma^2)$ ولكن عندما يكون $\omega_0^2 \ll \gamma^2$ يمكن ان نكتب المعادلة

$$\Delta = \frac{2\pi\gamma}{\omega_0} \text{ --- (17)}$$

لان $\omega_0^2 \approx \gamma^2$

عندما يكون معامل الاضمحلال γ صغيراً جداً فان الفرق بين سرعتين متتاليتين يكون صغيراً جداً بحيث لا يمكن قياسه ولذلك يفضل ان تقاس السرعة التالية للسرعة v (ان ليس سرعتين متتاليتين) ويجب لتناقص اللوغاريتمي Δ ان يتناسب عكسياً مع العلاقة:

10

من تعريف تناقص اللوغاريتمي (وصف معادله 12)

$$\Delta = \ln \frac{X_0}{X_1} = \ln \frac{X_1}{X_2} = \ln \frac{X_2}{X_3} = \dots = \ln \frac{X_{n-1}}{X_n}$$

$$\frac{X_0}{X_1} = \frac{X_1}{X_2} = \frac{X_2}{X_3} = \frac{X_3}{X_4} = \dots = \frac{X_{n-1}}{X_n} = e^{\Delta}$$

وهذا يعني ان النسب بين المتواليات مع بعضها تحصل على

$$\frac{X_0}{X_1} \cdot \frac{X_1}{X_2} \cdot \frac{X_2}{X_3} \cdot \frac{X_3}{X_4} \cdot \dots \cdot \frac{X_{n-1}}{X_n} = e^{n\Delta}$$

$$\frac{X_0}{X_n} = e^{n\Delta}$$

$$\Delta = \frac{1}{n} \ln \frac{X_0}{X_n} \quad \text{--- (18)}$$

حيث ان X_n هي سعة الاهتزاز للدورة n بعد زمن $t + nT$

n : عدد دورات او الفترات من السعة X_0 الى السعة X_n

2) زمن الاسترخاء (t): Relaxation time:

هو الزمن اللازم ليهبوط السعة الفعالة (A_t) الى $\frac{1}{e}$ من قيمتها القصوى (A)

ان محاولة معرفة الاهتزاز الحر لفضيل

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

let $A_t = A e^{-rt}$: السعة الفعالة للاهتزاز لفضيل

بعد زمن $t = \frac{1}{r}$ من حيث

($e = 2.718$)

$$A_t = \frac{1}{e} A = 0.368 A$$

الى ان الزمن ($t = \frac{1}{r}$) هو زمن الاسترخاء لان هذا هو الزمن الذي

يُخف السعة الفعالة A_t الى $\frac{1}{e}$ من قيمتها القصوى (A)

$$r = \frac{R}{2m}$$

$$t = \frac{1}{r} = \frac{2m}{R} \quad \text{--- (19)}$$

t : زمن استرخاء