

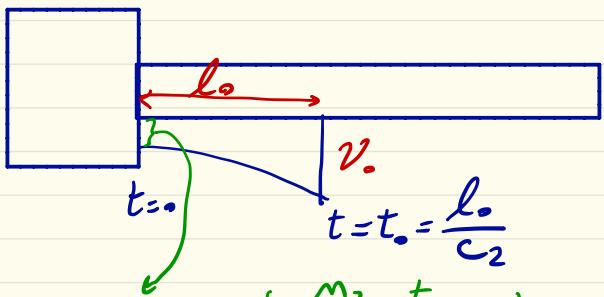
بـ الـ الرصـم

ضرـبـ

طـبـ

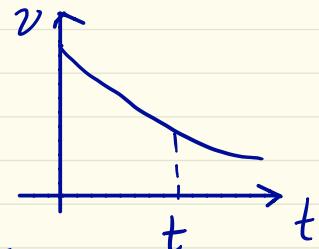
$$\frac{l_0}{c_2} < t < \frac{2l_0}{c_2}$$

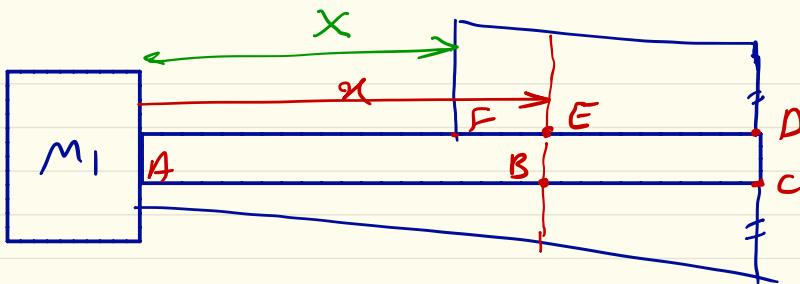
بـ. تـوزـيعـ اـنـزـسـ رـمـيـهـ بـاـفـاعـلـ زـمـانـ



$$V = V_0 e^{(-\frac{m_2}{m_1} \cdot \frac{t}{l_0/c_2})} = V_0 e^{(-\frac{m_2}{m_1} \cdot \frac{l_0/c_2}{l_0/c_2})}$$
$$V = V_0 e^{(-\frac{m_2}{m_1} \frac{l_0}{l_0})}$$

(3-5)





سرعت رات با مامن x از سرمهی جنی خواهد بود:

$$V = V_B + V_E$$

$$V = V_0 \left[e^{\left(-\frac{m_2}{m_1} \frac{EF}{l_2} \right)} + e^{\left(-\frac{m_2}{m_1} \frac{BF}{l_2} \right)} \right] \quad (f)$$

$$BF = (AC + DF) - AB = (l_2 + (l_2 - x)) - x$$

$$EF = xl - x$$

$$V = V_0 \left[e^{\left(-\frac{m_2}{m_1} \frac{x-x}{l_2} \right)} + e^{\left(-\frac{m_2}{m_1} \left(2 - \frac{x+x}{l_2} \right) \right)} \right] \quad (3-6)$$

$$\tilde{\sigma}_T = \sigma_0 \left[e^{\left(-\frac{m_2}{m_1} \frac{x-x}{l_2} \right)} - e^{\left(-\frac{m_2}{m_1} \left(2 - \frac{x+x}{l_2} \right) \right)} \right] \quad (3-7)$$

از زیر جنبی ممکن است مقدار $X \leq x$ باشد (برای راستا):

$$K = \int_x^{l_2} \gamma_2 (A_2 \sigma_2^2 dx) v^2 \quad (g)$$

$$\xrightarrow{(3-6)} K = \frac{1}{4} M_1 v_0^2 \left[1 + 4 \frac{m_2}{m_1} e^{-\frac{2m_2}{m_1} \left(1 - \frac{x}{l_2}\right)} \left(\left(1 - \frac{x}{l_2}\right) - e^{-\frac{4m_2}{m_1} \left(1 - \frac{x}{l_2}\right)} \right) \right]$$

از زیر کردنی ممکن است $X > l_2$ برای هر دو راستا:

$$U = \int_x^{l_2} \frac{A_2 \sigma_T^2}{2 E_2} dx$$

$$\xrightarrow{(3-7)} U = \frac{1}{4} M_1 v_0^2 \left[1 - 4 \frac{m_2}{m_1} e^{-\frac{2m_2}{m_1} \left(1 - \frac{x}{l_2}\right)} \left(\left(1 - \frac{x}{l_2}\right) - e^{-\frac{4m_2}{m_1} \left(1 - \frac{x}{l_2}\right)} \right) \right] \quad (j)$$

$$E_b = U + K = \frac{1}{2} m_1 v_0^2 \left[1 - e^{(-\frac{4m_2}{m_1}(1 - \frac{x}{l_2}))} \right] \quad (k)$$

وقتی موج بضریزی مردود نموده باشد داریم:

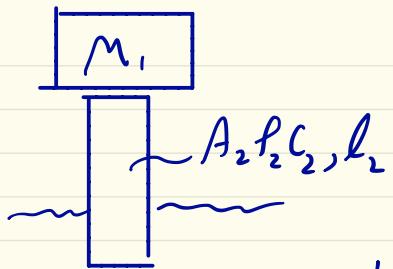
$$E_b = \frac{1}{2} m_1 v_0^2 \left[1 - e^{(-\frac{4m_2}{m_1})} \right] \quad (L)$$

در این زمان از زن جنبی خود ضرب زن مردود:

$$E_s = \frac{1}{2} m_1 v_0^2 e^{(-\frac{4m_2}{m_1})}$$

$$E = E_s + E_b = \frac{1}{2} m_1 v_0^2$$

3-3 . سُعَّ لوب



لکی دیگر از حوارد کاربرد تئوری موج سس، سُعَ لوب باشد:
ماست آنچه در زمینی قبل لفظ شد:

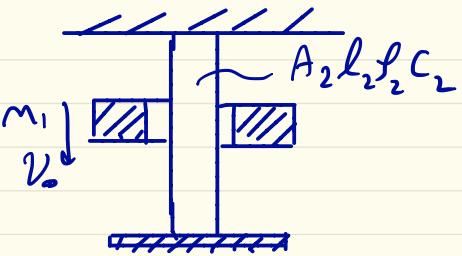
$$M_1 \frac{d^2v}{dt^2} = M_1 g - A_2 f_2 C_2 v \quad (a)$$

$$\Rightarrow \frac{dv}{dt} = g - \frac{M_2}{M_1} \frac{C_2}{f_2} v \quad , b$$

اگر v_0 سرعت وزنه در هنگام برخورد با سُعَ باشد:

$$v = \frac{M_1 g l_2}{M_2 C_2} \left[1 - \left(1 - \frac{M_2}{M_1 g} \frac{C_2}{l_2} v_0 \right) e^{(-\frac{M_2}{M_1} \frac{t}{f_2 C_2})} \right] \quad (3-8)$$

$$\theta = \frac{M_1 g}{A_2} \left[1 - \left(1 - \frac{M_2}{M_1 g} \frac{C_2}{l_2} v_0 \right) e^{(-\frac{M_2}{M_1} \frac{t}{f_2 C_2})} \right] \quad (3-9)$$



3-4 . سقوط وزنی در صفحه استکار کندیلی

الف - ردیف مقادیر ممکن (با استفاده از اینزرن)

آخر پی سرعه برخورد وزنی با صفحه زرین باشد داریز

$$A_2 l_2 \cdot \frac{\sigma^2}{2E_2} = \underbrace{\frac{1}{2} m_1 v_0^2}_{\text{انزرن جنبی وزنی}} \quad (a)$$

آخر کرنی ممکن

$$\sigma^2 = \frac{m_1 v_0^2}{m_2 g f_2} \quad E_2 = \frac{m_1}{m_2} v_0^2 \cdot E_2 f_2 \quad (3-10)$$

ب - ردیف است رسمی

کامل است به همچو بایس تعداد که سی نتی داشت وجود دارد.

(3-9) t=0

$$\sigma = f_2 C_2 v$$

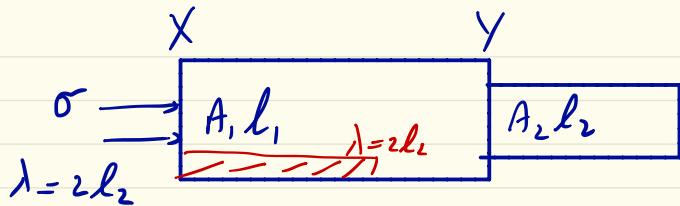
(b)

آلریت اولیہ وزنہ صفر بگزیر یعنی $\sigma = 0$ در زمان صفر رُدْسِ مکاریست معاً ملے یاں

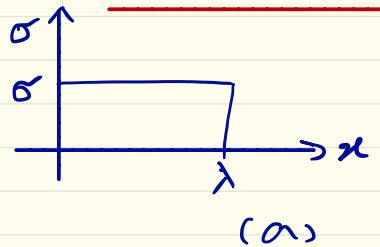
من کنڈ کر سے ھووارہ صفر اسے $(t=0)$ ولی در رُدْسِ فربہ:

$$\sigma = \frac{m_1 g}{A_2} \left[1 - e^{\left(-\frac{M_2}{m_1} \cdot \frac{t}{t_2/c_2} \right)} \right] \quad (C)$$

3-5 - تله اندازه حرکت



$$\text{اندازه حرکت} = 2l_2 A_1 \varphi \left(\frac{\sigma}{\rho c} \right)$$



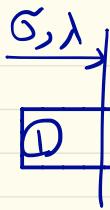
$$Y_{T\text{ (رفع)}} = \frac{2A_1}{A_1 + A_2} \sigma , \quad \sigma_R = \frac{A_2 - A_1}{A_1 + A_2} \sigma \quad , \quad b$$

چیزی از اندازه حرکت توجه نماید این کوئی جوابی شود (بدامی افتاد)

$$f = \frac{A_2 l_2 \varphi \cdot 2 \frac{\sigma_T}{\rho c}}{A_1 2l_2 \varphi \frac{\sigma}{\rho c}} = \frac{A_2}{A_1} \frac{\sigma_T}{\sigma} = \frac{A_2}{A_1} \frac{2A_1}{A_2 + A_1} \quad , \quad c$$

$$\rightarrow f = \frac{2}{1 + A_1/A_2} \quad (f)$$

بعنی اگر $A_2 = A_1$ باید هم اندام اندازه حرکت از میله جوابی شود.



آزادی می خارس ها پلینسون

ابتدا په راکم اعتمادی کته دیں

آزادی را کته و قتی به حدی رسید که دیگر بازیار نشون یا میزان اندازه حرکت آن زیارت ند

$$\lambda = 2l_0$$

در آن تقصیر

و با اندازه کلیس حرکت می ② می توان یو رانزیافت (یا با اسم دارستور کرنی)