

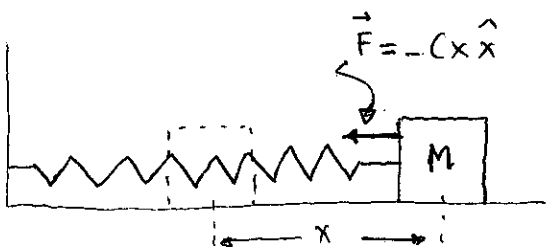
⊕ Harmonik salıncı olarak ele alınabilecek sistemler, denge konumundan hafifçe ayrılmış sistemlerdir.

1. Küçük genlikli salıncılara sınırlanan, yaya bağlı bir kütle.
2. Küçük açılı salıncılara sınırlanan, basit sarkaç.
3. Devre elemanlarının fiziksel kalmasını sağlayacak kadar küçük akımla çalışan ve bir indüktansla bir sigadan oluşan elektrik devresi.

⊕ Fizikteki olayların çoğu küçük aralıklarda fiziksel'dir, yani sınırlı kuvvetle doğru orantılı sonuçlar verir.

1. Fiziksel sınırlı içerisinde, hareketin frekansı salıncıların genliğinden bağımsız.
2. Bir kaç sınırlı kuvvetin etkisi üstüste biner.

BİR YAYA BAĞLI KÜTLE.



$$\vec{F} = -Cx\hat{x} \begin{cases} x > 0 & \text{yay gerilmiştir} \\ x < 0 & \text{" sıkıştırılmış.} \end{cases}$$

$$M \frac{d^2x}{dt^2} = -Cx \Rightarrow \frac{d^2x}{dt^2} = -\frac{C}{M}x$$

$$x = A \sin(\omega_0 t + \varphi), \quad \omega_0 = \sqrt{C/M}$$

$$t=0 \text{ 'da } x = x_0 = A \sin \varphi, \quad \frac{dx}{dt} = v_0 = \omega_0 A \cos \varphi \text{ olur.}$$

faz.

A buradan bulunabilir.

4
benlik

(2)

Frekans ve periyot: $f_0 = \frac{\omega_0}{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \left(\frac{C}{M} \right)^{1/2}$, $T = \frac{1}{f_0} = 2\pi \sqrt{\frac{M}{C}}$

Yayın sertliği arttıkça, yani C arttıkça frekans büyür; kütle büyüdükçe frekans düşer.

Enerjinin korunumu açısından:

$$\frac{1}{2} M v^2 + \frac{1}{2} C x^2 = \frac{1}{2} M \left(\frac{dx}{dt} \right)^2 + \frac{1}{2} C x^2 = E$$

$\frac{dx}{dt} = v = 0$ 'da $x = A$ olarak alınırsa $E = \frac{1}{2} C A^2$

$$\frac{1}{2} M \left(\frac{dx}{dt} \right)^2 + \frac{1}{2} C x^2 = \frac{1}{2} C A^2 \Rightarrow \frac{dx}{dt} = \sqrt{\frac{C}{M}} (A^2 - x^2)^{1/2}$$

$$\Rightarrow \int \frac{dx}{(A^2 - x^2)^{1/2}} = \sqrt{\frac{C}{M}} \int_0^t dt \Rightarrow \arcsin \frac{x}{A} + \text{const} = \sqrt{\frac{C}{M}} t$$

$$\arcsin \frac{x}{A} = \sqrt{\frac{C}{M}} t + \phi \Rightarrow x = A \sin \left(\sqrt{\frac{C}{M}} t + \phi \right)$$

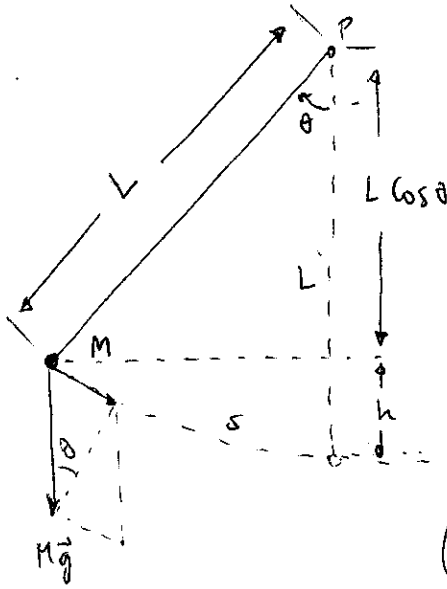
$$E = \frac{1}{2} M \left(\frac{dx}{dt} \right)^2 + \frac{1}{2} C x^2$$

$$\frac{dE}{dt} = 0 = \frac{1}{2} M \frac{dx}{dt} \frac{d^2x}{dt^2} + \frac{1}{2} C x \frac{dx}{dt}$$

$$M \frac{d^2x}{dt^2} + C x = 0$$

BASİT SARKAÇ

Frekans nedir? (yerçekimi ve kütülmeye ya da ipin etkilendiği kütleyi lavye.)



$$s = L\theta, \quad v = \frac{ds}{dt} = L \frac{d\theta}{dt} = L\dot{\theta}$$

$$a = \frac{d^2s}{dt^2} = L \frac{d^2\theta}{dt^2}$$

s boyunca $M\vec{g}$ 'nin bileşeni etkilir. Bu da $mg\sin\theta$ olup azalan θ yönündedir.

$$\therefore mg\sin\theta = -mL \frac{d^2\theta}{dt^2}$$

$$\sin\theta = \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} - \dots; \text{ küçük } \theta \text{ 'lar için } -m/L \frac{d^2\theta}{dt^2} = m/g \theta$$

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{g}{L} \theta \Rightarrow \theta = \theta_0 \sin(\omega_0 t + \varphi), \quad \omega_0 = \sqrt{g/L}$$

$$f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{g}{L}} \Rightarrow T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

Enerjinin korunumu açısından;

$$h = L - L\cos\theta, \quad U(h) = Mgh = MgL(1 - \cos\theta), \quad v = L\dot{\theta}$$

$$E = \frac{1}{2} Mv^2 + Mgh = \frac{1}{2} ML^2 \dot{\theta}^2 + MgL(1 - \cos\theta)$$

$$\cos\theta = 1 - \frac{1}{2!} \theta^2 + \frac{1}{4!} \theta^4 - \dots$$

$$E = \frac{1}{2} ML^2 \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} MgL \theta^2 \Rightarrow \dot{\theta} = \frac{d\theta}{dt} = \left(\frac{2E - MgL\theta^2}{ML^2} \right)^{1/2}$$

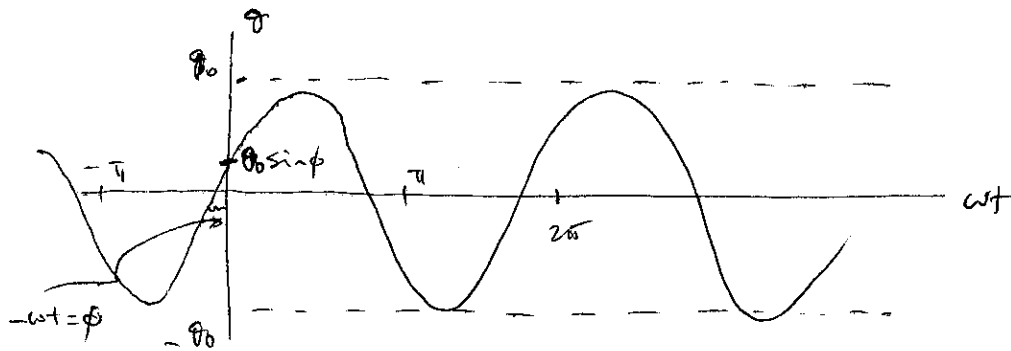
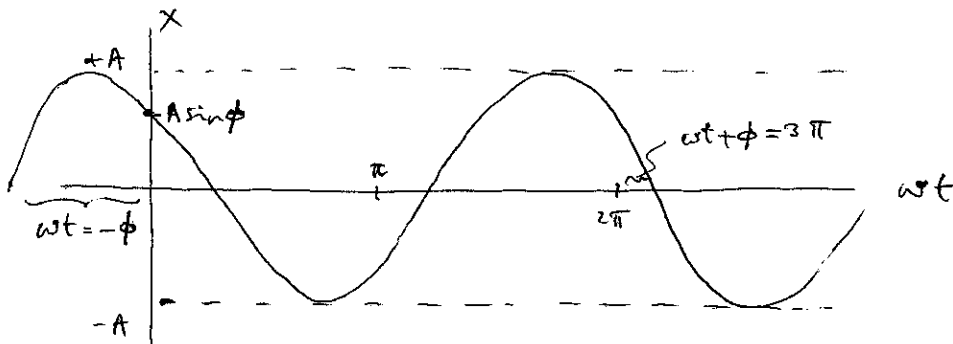
$$= \sqrt{\frac{g}{L}} \left(\frac{2E}{MgL} - \theta^2 \right)^{1/2}$$

Hareketin dönüm noktaları θ_0 ve $-\theta_0$ olur. Bu noktalarda K.E. sıfır.

$$\Rightarrow \frac{d\theta}{dt} = \sqrt{\frac{g}{L}} (\theta_0^2 - \theta^2)^{1/2} \Rightarrow \int_{\theta_1}^{\theta} \frac{d\theta}{\sqrt{\theta_0^2 - \theta^2}} = \sqrt{\frac{g}{L}} \int_0^t dt$$

$\theta \ll \text{rad.}$

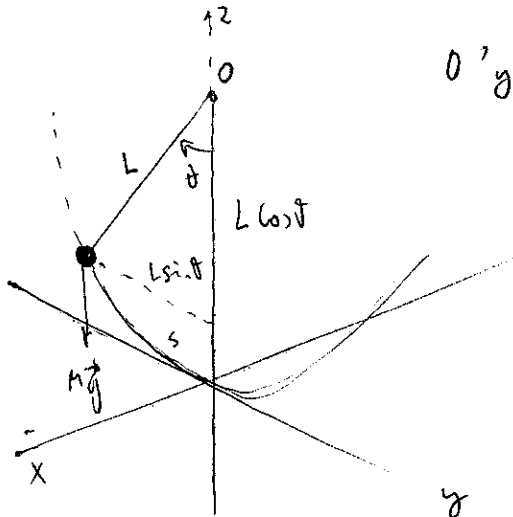
$$\omega_0 = \sqrt{g/L} \quad \phi = \arcsin \frac{g_1}{g}$$



1. A ve θ_0 salınımın maks. gerilikleridir, $+A \rightarrow -A$ 'ya, ya da $+\theta_0 \rightarrow -\theta_0$ 'a.
2. ωt ağırlar cinsinden ϕ öyle bir açıdır ki $\omega t = -\phi$ olduğunda x veya θ sıfır olur.
 $t=0$ 'da $x = A \sin \phi$, $\theta = \theta_0 \sin \phi$ demektir.
3. Başlangıç koşulları (A, ϕ) veya (θ_0, ϕ) 'yi verir.

ω_0 : titrəyə bir sistemin doqul veya serbest hərəkətinin əsaslı frekansı.

Sarkacı incelemenin bir 3. yolu $\vec{N} = \frac{d\vec{J}}{dt}$ ifadesidir.



$$0' \text{ ya göre; } N_x = (\vec{r} \times \vec{F})_x = Lmg \sin \theta$$

$$s = L\theta \Rightarrow \dot{s} = v = L\dot{\theta}$$

$$\Rightarrow \text{Linear. Mom. } |\vec{p}| = mL\dot{\theta}$$

$$\vec{J}_x = (\vec{r} \times \vec{p})_x = -mL^2\dot{\theta}$$

$$\gamma \quad mL^2\ddot{\theta} = -mgL \sin \theta \Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{g}{L} \sin \theta = 0$$

$$\theta \ll 1 \text{ limitinde; } \ddot{\theta} + \frac{g}{L} \theta = 0$$

KARARLI DENGİ KONUMUNDAN SAPTIRILMIŞ SİSTEMLERİN HAREKETİ:

BS K

KARARLI DENGİ KONUMUNDAN SAPTIRILMIŞ SİSTEMLERİN HAREKETİ

- (I) Kararlı denge konumundan saptmayı α parametresi ile gösterelim (uzaklık, açı ya da daha karışık bir koordinat olabilir).
- (II) Kararlı denge koşulu $\alpha=0$ 'da sist. 'in pot. enerjisinin min. alınması; α uzaklık ise kuvvetin, açıya dönme momentinin v.b. sıfır olmasını gerektirir.

$$F(\alpha=0) = 0 = - \left(\frac{dU}{d\alpha} \right)_{\alpha=0} \quad U: \text{pot. en.}$$

Taylor serisi açılımıyla;

$$U(\alpha) = U_0 + \left(\frac{dU}{d\alpha} \right)_0 \alpha + \frac{1}{2} \left(\frac{d^2U}{d\alpha^2} \right)_0 \alpha^2 + \frac{1}{6} \left(\frac{d^3U}{d\alpha^3} \right)_0 \alpha^3 + \dots$$

α küçük α^3 'ü terimler ihmal.

$$U(\alpha) = U_0 + \frac{1}{2} \left(\frac{d^2U}{d\alpha^2} \right)_0 \alpha^2$$

$$F(\alpha) = - \frac{dU(\alpha)}{d\alpha} = - \left(\frac{d^2U}{d\alpha^2} \right)_0 \alpha$$

kuvvet olması şart değil, dön. mom. 'i ya da gerilme vb.

kararlı denge koşulu $\frac{d^2U}{d\alpha^2} > 0 \rightarrow$ bu kuvvetin sist. 'i $\alpha=0$ 'a geri getirme eğiliminde

olduğunu söyler. Hareket denklemini

$$m \frac{d^2\alpha}{dt^2} = - \left(\frac{d^2U}{d\alpha^2} \right)_0 \alpha$$

ORTALAMA KİNETİK VE POTANSİYEL ENERJİ

$$\langle K \rangle = \frac{1}{T} \int_0^T K(t) dt$$

$T = 2\pi/\omega_0$, $x(t) = A \sin(\omega_0 t + \varphi)$ harmonik salınıcı-

$$\langle K \rangle = \frac{1}{T} \int_0^T \frac{1}{2} M \dot{x}^2 dt = \frac{1}{T} \int_0^T \frac{1}{2} M \omega_0^2 A^2 \cos^2(\omega_0 t + \varphi) dt$$

önemli!

$$= \frac{\omega_0}{2\pi} \int_0^{2\pi/\omega_0} \frac{1}{2} M \omega_0^2 A^2 \cos^2(\omega_0 t + \varphi) dt$$

$$= \frac{\omega_0}{2\pi} \frac{1}{2} M \omega_0^2 A^2 \int_0^{2\pi/\omega_0} \cos^2(\omega_0 t + \varphi) dt$$

$$\omega_0 t = y$$

$$= \frac{1}{4\pi} M \omega_0^2 A^2 \int_0^{2\pi} \cos^2(y + \varphi) dy$$

$$\int_0^{2\pi} \cos^2 y dy = \int_0^{2\pi} \sin^2 y dy = \pi$$

$$= \frac{1}{4} M \omega_0^2 A^2$$

$$U = \frac{1}{2} c x^2 = \frac{1}{2} c A^2 \sin^2 \omega_0 t$$

$$\langle U \rangle = \frac{1}{4} c A^2 , \quad \omega_0^2 = \frac{c}{m} \Rightarrow \langle U \rangle = \frac{1}{4} M \omega_0^2 A^2$$

$$\langle U \rangle = \langle K \rangle = \frac{1}{4} M \omega_0^2 A^2 \Rightarrow E = \langle K \rangle + \langle U \rangle = \frac{1}{2} M \omega_0^2 A^2 = \langle E \rangle$$

$$\langle E \rangle = E \quad \text{Herkes sdt.}$$

SÜRTÜNME

① Hızın birinci kuvveti ile orantılı sūrt. kuvvetini inceleyelim: (kısıtlı hareket izis)

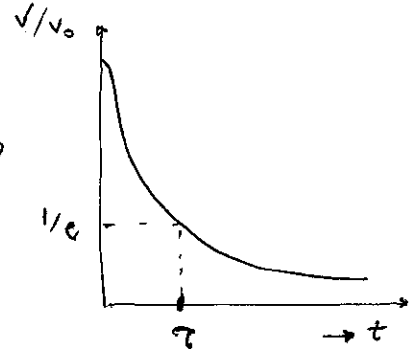
$$M \frac{d^2 x}{dt^2} = F_{sūrt} = -b \frac{dx}{dt} = -b \dot{x}$$

} Sūrtim katsayısı.

Durulma zamanı: $\tau = \frac{M}{b}$.

$$\Rightarrow M \left(\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{1}{\tau} \frac{dx}{dt} \right) = 0 \quad \dot{v} + \frac{1}{\tau} v = 0$$

$$v(t) = v_0 e^{-t/\tau}$$



① Bu sūrtünme kuvvetinin etisi altındaki parçacığın K kinetik enerjisinin bulunması,

$$K = \frac{1}{2} M v^2 = \frac{1}{2} M v_0^2 e^{-2t/\tau} = K_0 e^{-2t/\tau}$$

$$\dot{K} = -\frac{2}{\tau} K \quad \text{Kinetik en. 'nin etisi durulma zamanı zamanının yarısı. (bu denkleminle analojiden)}$$

①① Ne tür bir mekanizma $-b\dot{x}$ şeklinde bir sūrtünme kuvvetine yol açar? Ağdalı bir ortamda hareket eden küre problemi, (G.G. Stokes)

$$F_{sūrt} = -6\pi\eta r v$$

} küre yarıçapı.
} ağdalı (viskozite)

SÖN HIZ (LİMİT HIZ)

Bu şekilde sürtünmeli bir ortamda hareket eden parçacığa yavaşlamanı gibi sbt bir kuvvet etkiyse,

$$F_{sbt} = b \dot{x} \quad \text{veya} \quad \dot{x} = v = \frac{F_{sbt}}{b}$$

Örn. m kütleli bir parçacık ağırlıklı bir ortamda yavaşlamanı etkisinde düşerse,

$$v = \frac{mg}{6\pi\eta r} \quad \text{limit hız.}$$

Daha yüksek hızlarda,

$$F_{sbt} = -c \dot{x}^n \Rightarrow v_{lim} = \left(\frac{F_{sbt}}{c} \right)^{1/n}$$

SÖNÜMLÜ HARMONİK SALINGAÇ.

- $b \dot{x}$ sönümleme kuvvetini harmonik salingaca ekleyelim.

$$m \ddot{x} + b \dot{x} + cx = 0 \quad \text{lineer.}$$

$$\ddot{x} + \frac{1}{\tau} \dot{x} + \omega_0^2 x = 0, \quad \left(\frac{1}{\tau} = \frac{b}{m}, \quad \omega_0^2 = \frac{c}{m} \right)$$

Çözüm: $x(t) = x_0 e^{-\beta t} \sin(\omega_f t + \varphi)$ şeklinde bir çözüm deneyelim.

$$b \frac{dx}{dt} = -\beta b x_0 e^{-\beta t} \sin(\omega_f t + \varphi) + b \omega_f x_0 e^{-\beta t} \cos(\omega_f t + \varphi)$$

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -2m \omega_f \beta x_0 e^{-\beta t} \cos(\omega_f t + \varphi) + \beta^2 m x_0 e^{-\beta t} \sin(\omega_f t + \varphi) - m \omega_f^2 x_0 e^{-\beta t} \sin(\omega_f t + \varphi)$$

$$\Rightarrow m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + cx = x_0 e^{-\beta t} \sin(\omega_f t + \varphi) [c - \beta b - m \omega_f^2 + \beta^2 m] \\ + x_0 e^{-\beta t} \cos(\omega_f t + \varphi) [b \omega_f - 2m \omega_f \beta] = 0$$

$$\Leftrightarrow c - \beta b - m \omega_f^2 + \beta^2 m = 0, \quad b \omega_f - 2m \omega_f \beta = 0$$

$$\text{BS K} \quad c - \frac{b^2}{4m} - m \omega_f^2 + \frac{b^2}{4m} = 0 \Rightarrow \omega_f^2 = \frac{c}{m} - \beta^2 \quad \text{ve} \quad \beta = b/2m \quad \Rightarrow \omega_f^2 = \frac{c}{m} - \beta^2$$

$$\beta = \frac{1}{2\tau}, \tau = \frac{m}{b}; \quad \omega = \omega_0 \left[1 - \left(\frac{1}{2\omega_0\tau} \right)^2 \right]^{1/2}.$$

görüyoruz ki frekans düşüyor. Ancak τ oldukça zaman sonra sonra olur. $\omega \approx \omega_0$.

$$x(t) = x_0 e^{-t/2\tau} \sin \left\{ \omega_0 t \left[1 - \left(\frac{1}{2\omega_0\tau} \right)^2 \right]^{1/2} + \varphi \right\}$$

$$\omega_0\tau \gg 1 \Rightarrow \text{düşük sönüm.} \quad \text{ve} \quad x(t) \approx x_0 e^{-t/2\tau} \sin(\omega_0 t + \varphi)$$

Düşük Sönüm:

$$K = \frac{1}{2} M \dot{x}^2 \quad \varphi = 0 \text{ saglırsa;}$$

$$\frac{dx}{dt} = -\frac{1}{2\tau} x_0 e^{-t/2\tau} \sin \omega_0 t + \omega_0 x_0 e^{-t/2\tau} \cos \omega_0 t$$

$$\left(\frac{dx}{dt} \right)^2 = \left(\frac{1}{2\tau} \right)^2 x_0^2 e^{-t/\tau} \sin^2 \omega_0 t + \omega_0^2 x_0^2 e^{-t/\tau} \cos^2 \omega_0 t - \left(\frac{\omega_0}{\tau} \right) x_0^2 e^{-t/\tau} \sin \omega_0 t \cos \omega_0 t$$

$$\frac{1}{N} \langle \cos^2 \theta \rangle = \langle \sin^2 \theta \rangle = \frac{1}{2} \quad \langle \cos \theta \sin \theta \rangle = 0$$

$$\langle K \rangle \approx \frac{1}{2} M \left[\left(\frac{1}{2\tau} \right)^2 \langle \sin^2 \omega_0 t \rangle + \omega_0^2 \langle \cos^2 \omega_0 t \rangle \right] x_0^2 e^{-t/\tau}$$

genellikle sadece
farkı hesaplamış
ort. değeri.

$$\approx \frac{1}{4} M \left[\left(\frac{1}{2\tau} \right)^2 + \omega_0^2 \right] x_0^2 e^{-t/\tau}$$

ω_0^2 ye göre ihmal.

$$\approx \frac{1}{4} M \omega_0^2 x_0^2 e^{-t/\tau}$$

$$\langle U \rangle = \frac{1}{2} M \omega_0^2 x_0^2 \langle e^{-t/\tau} \sin^2 \omega_0 t \rangle \approx \frac{1}{4} M \omega_0^2 x_0^2 e^{-t/\tau}$$

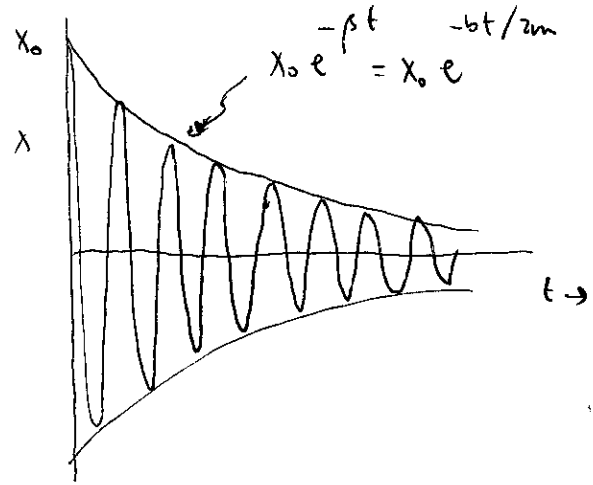
$$\text{Ortalama güç kayıp: } -P = \frac{d}{dt} \langle E \rangle \approx \frac{d}{dt} (\langle K \rangle + \langle U \rangle) \approx -\frac{1}{\tau} \left(\frac{1}{2} M \omega_0^2 x_0^2 e^{-t/\tau} \right)$$

$$\text{BS K} \quad \langle P(t) \rangle = \frac{\langle E(t) \rangle}{\tau}$$

$$\beta = \frac{b}{2m}, \quad \omega^2 = \frac{c}{m} - \beta^2 = \omega_0^2 - \beta^2, \quad \omega = \omega_0^2 - \beta^2$$

1. $\omega < \omega_0$, fakat β kiçikse $X_0 e^{-\beta t}$ gerliçilideki azalma yavaşsa $\omega \approx \omega_0$

$$\omega / \beta = S \text{ için}$$



$X_0 e^{-\beta t} \sin \omega t = X_0' e^{-\beta t}$ de bir cözümdür, fakat $X_0'' t e^{-\beta t}$ de bir cözümdür.

$$X = X_0' e^{-bt/2m} + X_0'' t e^{-bt/2m} \quad \text{kritik sönümlü cözümdür.}$$

$c < b^2/4m$ veya $c > b^2/4m$ durumlarda X sifire daha yavaş gider.

$c < b^2/4m$: aşırı sönümlü :

$$X(t) = e^{-bt/2m} \left[X_0 e^{\sqrt{\frac{b^2}{4m} - \frac{c}{m}} t} + X_0' e^{-\sqrt{\frac{b^2}{4m} - \frac{c}{m}} t} \right]$$

Q nitelik katsayısı.

$$Q = 2\pi \frac{\text{Depolanmış enerji}}{(\text{bir periyotta ki en. kaybı})} = \frac{2\pi E}{P/f} = \frac{E}{P/\omega}$$

Hafif sönümlü salıngas için $(\omega_0 \tau \gg 1)$ $Q \approx \frac{E}{E/\omega_0 \tau} = \omega_0 \tau$

BS K

7.1.) Basit Sarkaç: Bir sarkaç $L=100\text{ cm}$ uzunluğunda hafif bir tel ve $M=10^3\text{ gr}$ kütleli ağır bir cisimden oluşuyor. Küçük yerdeğişiklikler için sarkacın periyodu nedir?

Görüm:

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{1.00}{980}} = 2.5$$

7.2.) Yaya Bağlı Kütle:

Yerçekimi etkisi ve yay sabiti C olan bir yayın etkisi altında düşey bir doğru boyunca hareket eden M kütlesi için hareket denklemini yazınız. Yerçekiminin (a) titreşim periyodu (b) titreşim merkezi, yarı titreşiminin etrafında oluştığı volatüerinde etkisi nedir?

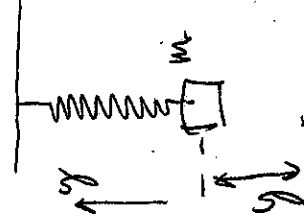
Görüm:

$$F_{yy} = -C y$$

$$M \frac{d^2 y}{dt^2} = -Mg - C y$$

$$F_{yerçekimi} = -mg$$

$$y = y_0 + A \sin\left(\sqrt{\frac{C}{M}} t + \varphi\right) \text{ olur.}$$



$$M \frac{d^2 y}{dt^2} = -\frac{C}{M} A \sin\left(\sqrt{\frac{C}{M}} t + \varphi\right) = -Mg - C y_0 - C A \sin\left(\sqrt{\frac{C}{M}} t + \varphi\right)$$

$$C y_0 = -Mg \Rightarrow \text{diff. denh. saplanır. } y_0 = -\frac{Mg}{C}$$

2

(a) $\text{period} = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{M}{C}}$ yereleminen etkileneer.

(y) Dışlayan merkezi $y_0 = -\frac{Mg}{C}$ ($y=0$ yerie)
 yereleminen de olmağı görü.

7.3.7) Yaya sağda kitle: 10^3 gr 'de sol kitle yay sağda

$C = 10^6$ dyn/cm olan bir yaya ağırlık. (a) Kütül salınırken için
 periyot nedir? (b) $t=0$ 'da denge konumundan yavaşlığı +0.5cm
 ve hız +15 cm/s ise yavaşlığı ve hızın bir form. n denli
 bulunur.

Çözüm: (a) $T = 2\pi \sqrt{\frac{M}{C}} = 2\pi \sqrt{\frac{10^3}{10^6}} = 0,199$ s

(b) Denge konumu $= \frac{Mg}{C} = 0,98$ cm. Bu noktadan ölelede y

$y = A \sin \left(\sqrt{\frac{C}{M}} t + \varphi \right) \Rightarrow \frac{dy}{dt} = A \sqrt{\frac{C}{M}} \cos \left(\sqrt{\frac{C}{M}} t + \varphi \right)$

$t=0$ $y = A \sin \varphi = 0,5$ $\sqrt{\frac{C}{M}} = 31,6$

$t=0$ $\dot{y} = A \sqrt{\frac{C}{M}} \cos \varphi = 15$

$\Rightarrow \frac{\tan \varphi}{31,6} = \frac{0,5}{15}$ $\Rightarrow \tan \varphi = 1,05 \Rightarrow \varphi = 46,5^\circ \Rightarrow A = 0,69$ cm

$y = 0,69 \sin (31,6 t + 46,5^\circ)$ cm

$y = 0,69 \sin (31,6 t + 0,81)$ cm. Notlar.

7.6.) Sarkaç: (a) Uzunluğu 39.2 cm ve kütlesi 500 gr olan bir sarçağ

$t=0$ da $\theta = 0.1$ ve $\dot{\theta} = -0.02$ rad/s olarak belirli hareketi başlatılır. θ 'ye t 'nin fonksiyonu olarak bulunur. Şimdi hareket denklemlerini kullanarak $\theta=0$ da kütleye etkiyen kuvveti bulunur. (b) Foucault sarkacı, Foucault tarafından 1851 de Paris'te dünyanın dönüşünün etrusini göstermek için kullanılmıştır. Uzunluğu 69 m'lik. Periyodu bulunur. Kütlesi 28 kg ve maksimum sğma 10° olarak hareketi toplan enerjisini bulunur.

Çözüm:

$$(a) \theta = \theta_0 \sin \left(\sqrt{\frac{g}{l}} t + \varphi \right) \quad \sqrt{\frac{g}{l}} = \sqrt{980/39.2} = 5 \text{ s}^{-1}$$

$$\Rightarrow \dot{\theta} = \theta_0 \sqrt{\frac{g}{l}} \cos \left(\sqrt{\frac{g}{l}} t + \varphi \right) \quad \begin{aligned} 0.1 &= \theta_0 \sin \varphi \\ -0.02 &= \theta_0 5 \cos \varphi \end{aligned}$$

$$\tan \varphi = -25 \Rightarrow \varphi = 92.3^\circ$$

$$\sin 92.3^\circ = 0.999 \Rightarrow \theta_0 = 0.10 \text{ rad}$$

$$T_{yy} = m \frac{v^2}{r} + mg = \frac{m l^2 \left(\frac{d\theta}{dt} \right)^2}{l^2} + mg$$

$$l \frac{d\theta}{dt} = 0.1 \times 5 \times 39.2 \quad \cos(1) = 1$$

$$\Rightarrow T = 500 (39.2 (0.5)^2 + 980) = 500 (9.8 + 980) = 4.95 \times 10^5 \text{ dyn.}$$

4

$$(b) T = 2\pi \sqrt{L/g} = 2\pi \sqrt{6800/980} = 6.28 \times 2.65 = 16.7 \text{ s}$$

$$\theta = 10^\circ \text{ de } E = U = mgl(1 - \cos 10^\circ)$$

$$= 28,000 \times 980 \times 6900 (1 - 0.985) \\ = 2.84 \times 10^9 \text{ erg.}$$

$$E \quad \theta = 0 \text{ de } \theta = 10^\circ \text{ armada potinyl avy: fel.}$$

5

7.7.) Yaya bağı kütlenin Enerjisi: Bir yay ucuna bağı 50 gr

kütleli cisim $x = 2 \sin 10t$ denkleminine göre basit harmonik hareket

yapıyor. Burada x santimetre, t saniye cinsindedir. (a) C yay sabitini

bulunuz. (b) Maksimum kinetik enerjiyi bulunuz. (c) Maksimum

pot. enerji ve maksimum toplam enerji nedir?

Çözüm:

$$(a) \quad \sqrt{\frac{c}{m}} = 10 \Rightarrow C = 100M = 5 \cdot 10^3 \text{ dyn/cm.}$$

$$(b) \quad \frac{1}{2} M v_{\max}^2 = \frac{1}{2} 50 \cdot \left(\frac{dx}{dt} \right)_{\max}^2 = \frac{1}{2} 50 (20)^2 = 10^4 \text{ erg.}$$

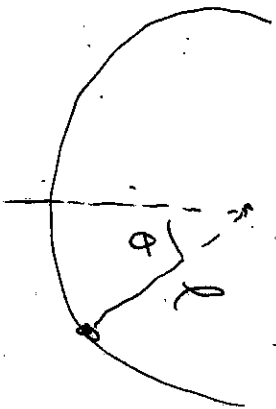
$$(c) \quad U_{\max} = K_{\max} = 10^4 \text{ erg}$$

$$E = U_{\max} = K_{\max} = 10^4 \text{ erg.}$$

6

79. Küresel kase içinele kütle : Bir parçacık 1.0 m yarıçaplı küresel bir kaseinin tabanında serbestçe kaymaktadır. Küçük salınımlar için periyodu bulunuz. Eğer serbest salınım uzunluğu ne olur ?

Çözüm :



$$F = -mg \sin \theta \approx -mg \theta = m l \frac{d^2 \theta}{dt^2}$$

$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} = -\frac{g}{l} \theta \quad T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{1.0}{9.8}} = 2 \text{ s}$$

100 cm = 1m eğer serbest salınım uzunluğu.

⑦

7-12.) Durulumu Zamanı: Bir salınıcıda $M = 10 \text{ gr}$ $G = 490 \text{ dyn/cm}$

$$b = 1.0 \text{ dyn-cm/cm}, t = 0 \text{ 'da } x = 2.0 \text{ cm} \quad \dot{x} = 0 \text{ dir. (a) } x'?$$

t'nin fonk. n olarak bulunuz. (b) x için durulma zaman nedir? K için durulma zaman nedir? (c) Q nedir?

Çözüm:

$$(a) \quad x = x_0 e^{-t/2\tau} \sin(\omega_0 t + \varphi)$$

$$\omega_0 > 1 \text{ mi?}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{C}{M}} = \sqrt{\frac{490}{10}} = 7 \text{ s}^{-1}$$

$$2\tau = \frac{M}{b} = 10 \times 1.0 = 10 \text{ s}$$

$$\omega_0 2\tau = 70 > 1 \quad \checkmark$$

$$(7.34) \quad (x_0 \cos \varphi) \quad x = x_0 \sin \varphi \quad t = 0 \text{ da}$$

$$\frac{dx}{dt} = -\frac{1}{2\tau} x_0 e^{-t/2\tau} \sin(\omega_0 t + \varphi) + \omega_0 x_0 e^{-t/2\tau} \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

$$\dot{x} = -\frac{1}{2\tau} x_0 \sin \varphi + 7 x_0 \cos \varphi = 0 \quad t = 0 \text{ da}$$

$$\Rightarrow \tan \varphi = 140 \approx \varphi = \frac{\pi}{2} \quad x_0 = 2 \quad \Rightarrow \boxed{x = 2 e^{-t/20} \cos 7t}$$

(b) X is in duration seven = 20 units

4 " 10 " 7.22.

(c) $Q = W_0 Z = 70$ (7.41)