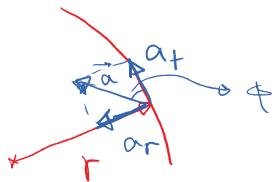


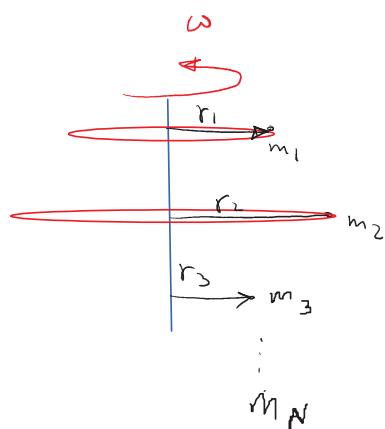
$$\Rightarrow \omega(t=1) = 12 \text{ rad/s}^2$$

$$a_r = r\omega^2 = \frac{v^2}{r} = (10)^2 \times 2 = 200 \text{ m/s}^2$$

$$\Rightarrow |\vec{a}| = \sqrt{a_t^2 + a_r^2} = \sqrt{(24)^2 + (200)^2} \quad \vec{a} = a_r \hat{r} + a_t \hat{\theta}$$



$$\tan \phi = \frac{a_r}{a_t} \Rightarrow \phi = \tan^{-1} \left(\frac{a_r}{a_t} \right)$$



الجهاز المركب

$$k = k_1 + k_2 + \dots + k_N$$

$$= \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 + \dots + \frac{1}{2} m_N v_N^2$$

$$v = r\omega \Rightarrow k = \frac{1}{2} m_1 (r_1 \omega)^2 + \frac{1}{2} m_2 (r_2 \omega)^2 +$$

$$\frac{1}{2} m_3 (r_3 \omega)^2 + \dots + \frac{1}{2} m_N (r_N \omega)^2$$

$$\Rightarrow k = \frac{1}{2} \underbrace{[m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2 + \dots + m_N r_N^2]}_{I = \sum_{i=1}^N m_i r_i^2} \omega^2 = \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$k = \frac{1}{2} m \omega^2$$

$$k = \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$I = \sum_{i=1}^N m_i r_i^2$$

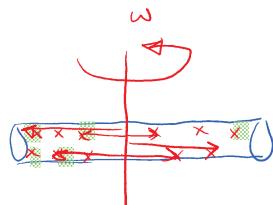
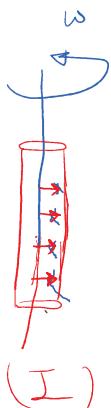
$$k = \frac{1}{2} m \omega$$

$$k = \frac{1}{2} L \omega$$

$$I = \sum_{i=1}^N m_i r_i^2$$

I: مکان انریس کم حل دراں، جو جسم کے سامنے کوئی تحریک نہیں بنتے جو مواد پر از

دراں بنتے رہے



(I)

(II)

مکان انریس کرنے کے حجم سے:

$$I = \sum_{i=1}^N m_i r_i^2$$

$$I = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^N dm_i r_i^2$$

مکان انریس کرنے کے حجم سے:

$$I = \int r^2 dm$$

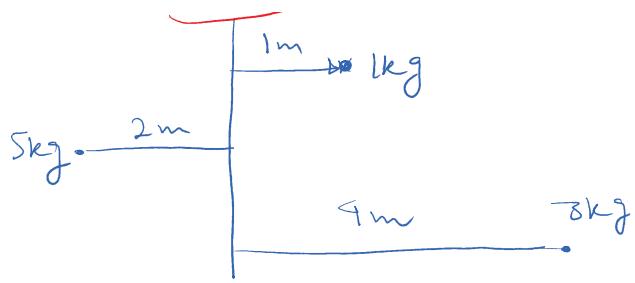
مکان انریس کرنے کے حجم سے:

مکان انریس کرنے کے حجم سے:



مکان انریس کرنے کے حجم سے:

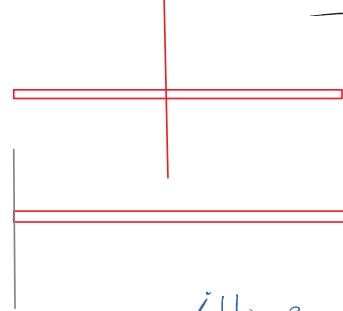
جیسا کہ رائی سے ہے:



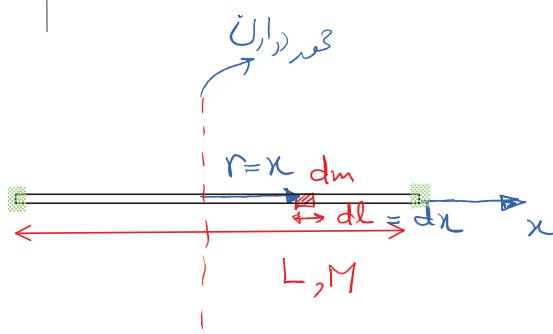
مکانیکی مجموعه

$$I = \sum_{i=1}^{N=3} m_i r_i^2 = 1(1)^2 + 5(2)^2 + 3(4)^2 = 69 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$$

$$k = \frac{1}{2} I \omega^2 = \frac{1}{2} (69) (2)^2 = 138 \text{ N}$$



مکانیکی مجموعه از مکانیکی مجموعه (ب)



مکانیکی مجموعه (ب)

$$\int r^2 dm$$

$$I = \int x^2 dm \rightarrow dm = ?$$

$$dm = \frac{M}{L} dl$$

$$I = \int x^2 \frac{M}{L} dl \stackrel{dl = dx}{=} \frac{M}{L} \int x^2 dx = \frac{M}{L} \int x^2 dx$$

$$I = \frac{M}{L} \int x^2 dx = \underline{M} \left[\frac{x^3}{3} \right]_0^{L/2}$$

I_{cm}^3

$$I = \frac{M}{L} \int_{-L/2}^{L/2} x^2 dm = \frac{M}{L} \left[\frac{x^3}{3} \right]_{-L/2}^{L/2}$$

$$\Rightarrow \frac{M}{3L} ((L/2)^3 - (-L/2)^3)$$

$$= \frac{M}{3L} \left(\frac{L^3}{8} + \frac{L^3}{8} \right)$$

$$= \frac{2M L^3}{12 \cancel{3L}} = \frac{1}{12} M L^2$$

I_{cm}^3

$$I = \int r^2 dm = \int x^2 dm = \frac{M}{L} \int x^2 dx$$

(اکنون ایک مساحتی)

$$I = \frac{M}{L} \int_0^L x^2 dx = M \left[\frac{x^3}{3} \right]_0^L = M \frac{L^3}{3}$$

$$= \frac{1}{3} M L^2$$

محور کو چرخاند
نہیں کر سکتے
محور کو چرخانے کا
مکانیزم چیزیں
نہیں کر سکتے

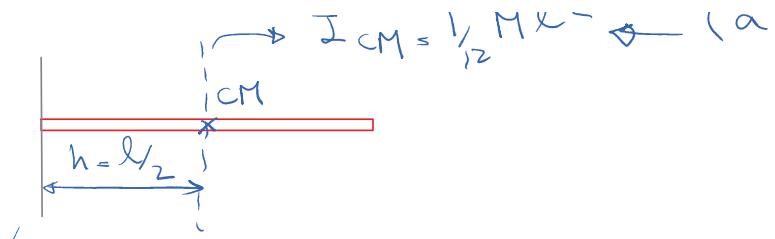
$I = I_{\text{cm}} + Mh^2$

نامنوعی محور
دو محور

b)

$I_{\text{cm}} = \frac{1}{12} M L^2 \rightarrow (a)$

b)



$$I = I_{CM} + Mh^2 = \frac{1}{12}M\ell_2^2 + M(\ell_2)^2$$

$$\frac{1}{12}M\ell_2^2 + M\ell_2^2 = \frac{1}{3}M\ell_2^2$$

	$I = MR^2$	(a)
	$I = \frac{1}{2}M(R_1^2 + R_2^2)$	(b)
	$I = \frac{1}{2}MR^2$	(c)
	$I = \frac{1}{4}MR^2 + \frac{1}{12}ML^2$	(d)
	$I = \frac{1}{12}ML^2$	(e)
	$I = \frac{2}{5}MR^2$	(f)
	$I = \frac{2}{3}MR^2$	(g)
	$I = \frac{1}{2}MR^2$	(h)
	$I = \frac{1}{2}M(a^2 + b^2)$	(i)

لَمَّا رَأَتِنَّهُ دُرْجَتِنَّهُ دُرْجَتِنَّهُ

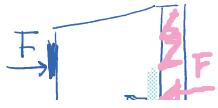
مُعَادِلَةً $\tau \rightarrow$

: $\ddot{\omega}$

عَدْلِيَّهُ

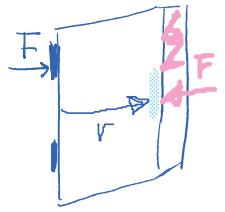
(دُرْجَتِنَّهُ)

F



مَعَانِي لِمَدْبُونَهُ سَلْكَهُ فَرِيقَهُ

F



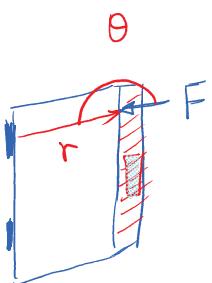
* حکایتی پاره با نامه لب ب محترم / کرس
دارن را در شور، عاصمه محل اعمال گزین

$$\tau \propto r$$

آمودر / گزین دارن را در چنین

$$\tau \propto F$$

* تمریب اماده سرچشم بسیار



* اگر نیز در اینجا دارند شود، تصور ایا (عکس) از
تفصیلی کنم $\vec{F} = F \sin \theta$

$$\text{if } \theta = 0^\circ \rightarrow \tau = 0$$

$$\theta = 180^\circ \rightarrow \tau = 0$$

$$\Rightarrow \tau \propto \sin \theta$$

$$\tau \propto F$$

$$\tau \propto r$$

$$\tau \propto \sin \theta$$

نامه محل اعمال گزین آمودر / گزین دارن

$$\vec{F} = F \sin \theta$$

$$\rightarrow \tau = r F \sin \theta = \vec{r} \times \vec{F}$$

ماکون اوست گوین

$$\vec{F} = m \vec{a}$$

حرکت خفی

$$\tau = I \alpha$$

حرکت حریش

کار (حرکت حیثی)

$$W = \int \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

حیثی

$$W = \int \tau d\theta$$

حریص

$$\Delta K = W$$

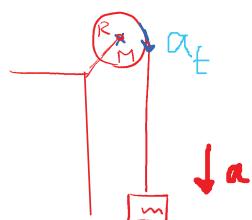
$$\Delta K = W$$

: طبق

$$\bar{P} = \frac{\bar{W}}{\Delta t} \Rightarrow \bar{P} = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

$$\bar{P} = \frac{\bar{W}}{\Delta t} \Rightarrow P = \tau \omega$$

Pure Translation (Fixed Direction)	Pure Rotation (Fixed Axis)
Position	x
Velocity	$v = dx/dt$
Acceleration	$a = dv/dt$
Mass	m
Newton's second law	$F_{\text{net}} = ma$
Work	$W = \int F dx$
Kinetic energy	$K = \frac{1}{2}mv^2$
Power (constant force)	$P = Fv$
Work–kinetic energy theorem	$W = \Delta K$
	Angular position θ
	Angular velocity $\omega = d\theta/dt$
	Angular acceleration $\alpha = d\omega/dt$
	Rotational inertia I
	Newton's second law $\tau_{\text{net}} = I\alpha$
	Work $W = \int \tau d\theta$
	Kinetic energy $K = \frac{1}{2}I\omega^2$
	Power (constant torque) $P = \tau\omega$
	Work–kinetic energy theorem $W = \Delta K$



لرگ قریب ای ای عبور کرد و می جم
کش طناب را باید اصطکاک (کم حریص) ندار
سب سعی شود ای ای قریب و سب ای ای قریب
kg m/s^2

حرکت حیثی : $m\ddot{r}$
حرکت حریص : $M\ddot{\theta}$

حرکت حریص: مرتبه M

چنان مرتبه در کم می باشد به مرصل متضاد هب خطوط و با مولفهای معاکس نسبت خلی
مرتبه است.

$$\text{جوان} \rightarrow F_{sm} \Rightarrow a$$

برای مرکز میدله حریص
حفل دار (زدنه) می شود

$$a = a_f = r\alpha$$

$$C = I\alpha \Rightarrow \alpha$$

حرکت حریص برای حجم ک
حرکت حریص نوشه می شود

حرکت خلیج

$$F_{sm} \Rightarrow$$

$$mg - T = ma$$

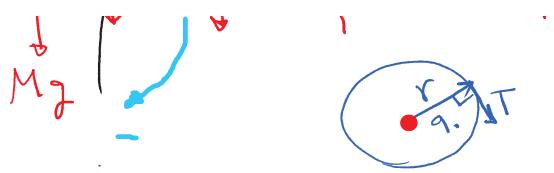
حرکت حریص
مرتبه با مرتبه

$$T = I\alpha$$

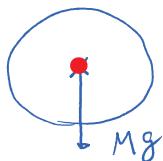
$$T = \frac{1}{2}MR^2\alpha$$

حریص
مرتبه
مرتبه
 $\frac{1}{2}MR^2 : \text{مرتبه}$

$$\tau_T = \vec{r} \times \vec{F} = rT \sin\theta, = RT \sin\theta, = RT$$



$$\tau_{Mg} = \vec{r} \times \vec{F} \Rightarrow Mg \sin \theta_2 = 0$$



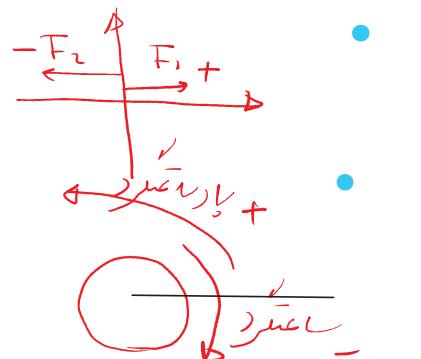
$$\Rightarrow \tau = -TR = I\alpha = \frac{1}{2}MR^2\alpha$$

\downarrow
 mecanico

$$mg - T = ma$$

\downarrow
 mecanico

$$-TR = \frac{1}{2}MR^2\alpha \quad \alpha = \frac{a}{R} = \frac{a}{R}$$



$$\Rightarrow \begin{cases} mg - T = ma \\ -TR = \frac{1}{2}MR^2(\frac{a}{R}) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} mg - T = ma \\ -T = \frac{1}{2}Ma \end{cases}$$

$$\begin{aligned} T - mg &= a \\ T &= \frac{1}{2}Ma \\ -mg &= \frac{1}{2}Ma \\ +ma & \end{aligned}$$

$$\Rightarrow (\frac{1}{2}M + m)a = -mg$$

$$\Rightarrow a = -\frac{mg}{\frac{1}{2}M + m} = -\frac{4.8 \text{ m/s}^2}{\frac{1}{2}M + m}$$

$$\frac{mg}{\frac{1}{2}M + m}$$

\downarrow
 mecanico

$$\alpha = \frac{a}{R} = \frac{a}{R} = \frac{-4.8}{0.2} = -24 \text{ rad/s}^2$$

$$\Rightarrow \alpha = -\frac{mg}{(I + mR^2)} = -24 \text{ rad/s}^2$$

$$\Rightarrow \alpha = -\frac{mg}{(I_2 M + m)R} = -24 \text{ rad/s}^2$$

کلی پلٹ

$$-T = I_2 M(\alpha) \Rightarrow T = -I_2 M \left(\frac{-mg}{I_2 M + m} \right) \Rightarrow T = \frac{I_2 M g}{I_2 M + m} = 6N$$

اگر تردد رسم کریں تو اس کا معنی 2.5s میں چھٹا جائے اور اس کا جائزہ 2.5s میں چھٹا جائے

$$\theta_i = 0$$

$$k = I_2 L \omega^2 = I_2 (I_2 M R^2) \omega^2 = 90 \text{ N/m}$$

حرکتی میں
جیو

$$\omega = \alpha t + \omega_i \Rightarrow \omega - \alpha t = \frac{\alpha}{R} t = (-24)(2.5s)$$

مکانیکی حرکتی انجام شدہ، 6 (6)

$$W = \int \tau d\theta = \int_{\theta_i}^{\theta_f} -RT d\theta = -RT \int_{\theta_i}^{\theta_f} d\theta = -RT(\theta) \Big|_{\theta_i}^{\theta_f}$$

$$\Rightarrow W = -RT(\theta_f - \theta_i) = -RT \Delta \theta$$

$$\Delta \theta = \theta - \theta_i = \frac{1}{2} \alpha t^2 + \omega_i t \Rightarrow \Delta \theta = \frac{1}{2}(-24)(2.5)^2 + 0.(2.5)$$

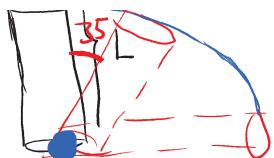
$$\Delta \theta = -12(2.5)^2$$

$$\Rightarrow W = -0.2(6)(-12)(2.5)^2 = 90 \text{ J}$$

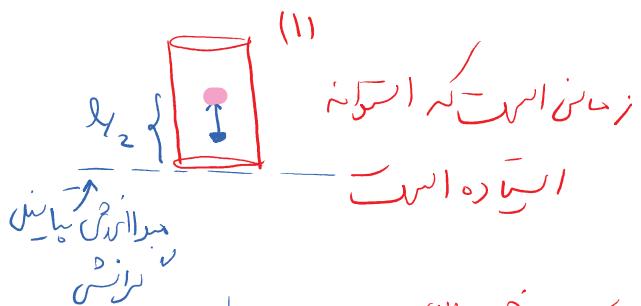
$$\Delta K = W \Rightarrow k_2 - k_1 = W \Rightarrow 90 - 0 = 90 \text{ J} \quad \checkmark$$



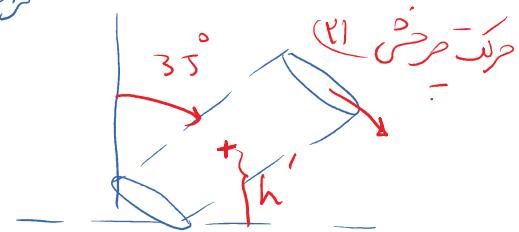
اگر اسکے نسبت سرعت را بھی اسکے درجے میں بے انتہا
کرو، اس کا سرعتی 35 degrees میں 35 degrees میں اس کا سرعتی



عمر زاره ای ۳۵ درجه می باشد، حجم اسیس، مساحت اسیس
 الساقه حول محور که از انتهای شش
 سانت

$$\frac{1}{3} M l^2 \geq \frac{1}{2} I \omega^2$$


$$E_1 = k_1 + U_1 = m g l_2$$



$$E_2 = k_2 + U_2 = \frac{1}{2} I \omega^2 + m g h'$$



$$\cos\theta = h'/l_2 \rightarrow h' = l_2 \cos\theta$$

$$\Rightarrow E_1 = E_2 \Rightarrow m g l_2 = I_2 \omega^2 + m g l_2 \cos\theta$$

$$\theta = 35^\circ$$

$$I = \frac{1}{3} M l^2$$

$$m g l_2 (1 - \cos\theta) \rightarrow I_2 \frac{1}{3} M l^2 \omega^2$$

$$\Rightarrow \omega = ??$$

2

1