

ਅਸੀਂ ਇਸ ਸਮੱਸਿਆ ਨਾਲ ਸ਼ੁਰੂ ਕਰਾਂਗੇ ਕਿ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੇ ਬਚਾਅ ਦੇ ਸਿਧਾਂਤ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਿਵੇਂ ਕਰੀਏ ਅਤੇ ਇਸ ਲਈ ਸਮੱਸਿਆ ਦੀ ਭੌਤਿਕ ਸਥਿਤੀ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਹੈ ਕਿ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਦੀ ਲੰਬਾਈ ਵਾਲੀ ਡੰਡੇ ਹੈ ਅਤੇ ਫਿਰ ਦੇ ਇਹ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਨਾਲ ਘੁੰਮ ਰਹੀ ਹੈ ਓਮੇਗਾ ਨਟ ਅਤੇ ਫਿਰ ਦੇ ਹਰ ਇੱਕ m ਦੇ ਛੋਟੇ ਗੋਲੇ ਡੰਡੇ ਦੇ ਸਿਰਿਆਂ ਨਾਲ ਹੌਲੀ-ਹੌਲੀ ਜੁੜੇ ਹੋਏ ਹਨ ਇਹ ਇੱਕ m ਇੱਥੇ ਜੁੜ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਪੁੰਜ m ਦੇ ਛੋਟੇ ਗੋਲੇ ਹਰ ਇੱਕ ਡੰਡੇ ਦੇ ਸਿਰਿਆਂ 'ਤੇ ਨਰਮੀ ਨਾਲ ਜੁੜੇ ਹੁੰਦੇ ਹਨ, ਸਿਸਟਮ ਦੀ ਅੰਤਮ ਕੋਣੀ ਬਾਰੰਬਾਰਤਾ ਕੀ ਹੁੰਦੀ ਹੈ। ਇਸ ਸਮੇਂ ਸਿਸਟਮ ਦੇ ਓਮੇਗਾ ਨੂੰ ਲੱਭਣ ਲਈ ਲੱਭੋ ਇੱਥੇ ਕੋਈ ਬਾਹਰੀ ਟਾਰਕ ਨਹੀਂ ਹਨ ਇਸਲਈ ਸਭ ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਅਸੀਂ ਧਿਆਨ ਦਿੰਦੇ ਹਾਂ ਕਿ ਕੋਈ ਬਾਹਰੀ ਟਾਰਕ ਨਹੀਂ ਹਨ, ਇਸ ਲਈ ਕੋਣੀ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਸੰਭਾਲ ਦਾ ਸਿਧਾਂਤ ਲਾਗੂ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਤਾਂ ਜੋ ਹੋ ਰਿਹਾ ਹੈ ਉਹ ਹੈ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਸ਼ੁਰੂ ਵਿੱਚ ਡੰਡਾ ਇੱਕ ਧੁਰੀ ਦੇ ਦੁਆਲੇ ਘੁੰਮ ਰਿਹਾ ਹੈ ਖਾਸ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਇਸਲਈ ਇਸ ਵਿੱਚ ਸਿਸਟਮ ਨੂੰ ਪਰੇਸ਼ਾਨ ਕੀਤੇ ਬਿਨਾਂ ਹੁਣ ਕੋਣੀ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਇੱਕ ਨਿਸ਼ਚਿਤ ਮਾਤਰਾ ਹੋਵੇਗੀ, ਦੇ ਪੁੰਜ m ਹਰ ਇੱਕ ਸਿਰੇ 'ਤੇ ਇੱਕ ਇੱਕ ਸਿਰੇ 'ਤੇ ਡੰਡੇ ਨਾਲ ਬਹੁਤ ਨਰਮੀ ਨਾਲ ਜੁੜੇ ਹੋਏ ਹਨ ਇਸਲਈ ਕੋਈ ਬਾਹਰੀ ਨਹੀਂ ਹੈ r_{cm} ਮੌਜੂਦ ਹਨ ਇਸਲਈ ਅੰਤਮ ਸਿਸਟਮ ਦਾ ਕੋਣੀ ਮੋਮੈਂਟਮ ਸ਼ੁਰੂਆਤੀ ਸਿਸਟਮ ਦੇ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੇ ਸਮਾਨ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਜੋ ਇਹ ਵਿਚਾਰ ਹੈ ਕਿ ਸ਼ੁਰੂਆਤੀ ਸਿਸਟਮ ਦਾ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਓਮੇਗਾ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ $i \cdot \omega$ ਮਾਫ ਕਰਨਾ ਜੜਤਾ ਦਾ ਮੋਮੈਂਟਮ ਸ਼ੁਰੂਆਤੀ ਸਮੇਂ ਓਮੇਗਾ i ਇਹ m_1 ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ 12ω ਫਾਈਨਲ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਜੇਕਰ ω ਇਹ ਹੁਣ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਜੇਕਰ ਇਕੱਲਾ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ਲਿਖਾਂਗਾ ਕਿ ਇੱਕ m_1 ਦਾ ਵਰਗ 12 ਪਲੱਸ ਪੁੰਜ ਹਰੇਕ ਸਿਰੇ 'ਤੇ ਜੋੜਿਆ ਗਿਆ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਸ ਦੇ ਪੁੰਜ ਹੋਣਗੇ ਤਾਂ ਹਰੇਕ ਹੋਵੇਗਾ ਜੜਤਾ ਦਾ ਇੱਕ ਪਲ ਹੈ ਇਹ ਸਾਰੀ ਚੀਜ਼ ਓਮੇਗਾ f ਨਾਲ ਕੰਮ ਕਰੇਗੀ ਜੇਕਰ ਅਸੀਂ ਇਹਨਾਂ ਦੋਨਾਂ ਦੀ ਬਰਾਬਰੀ ਕਰਦੇ ਹਾਂ ਤਾਂ ਤੁਹਾਨੂੰ ਮਿਲੇਗਾ ਓਮੇਗਾ f ਬਰਾਬਰ ਓਮੇਗਾ f ਬਰਾਬਰ m_1 ਵਰਗ 12 ਭਾਗ $12 m_1$ ਵਰਗ 12 ਜੋੜ $2 m_1$ ਵਰਗ ਓਮੇਗਾ ਨਹੀਂ ਹੁਣ ਅਸੀਂ ਨੋਟਿਸ ਕਰਦੇ ਹਾਂ ਕਿ ਅੰਤਮ ਸਿਸਟਮ ਦਾ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਸ਼ੁਰੂਆਤੀ ਸਿਸਟਮ ਦੀ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਨਾਲੋਂ ਛੋਟਾ ਹੈ ਜੋ ਸਪੱਸ਼ਟ ਹੈ ਕਿਉਂਕਿ ਵਧੇਰੇ ਪੁੰਜ ਜੋੜਿਆ ਗਿਆ ਹੈ ਇਸਲਈ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਵੱਧ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ, ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਸਮੱਸਿਆ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਹੈ ਕਿ ਇਹ ਲੰਬਾਈ ਹੈ ਤਾਂ ਸਾਡੇ ਕੋਲ ਹੈ ਇੱਥੇ ਟੀ ਉਸਦੀ ਲੰਬਾਈ $4l$ ਹੈ ਇਹ ਲੰਬਾਈ $4l$ ਇਸ ਦੀ ਲੰਬਾਈ $2l$ ਹੈ ਅਤੇ ਫਿਰ ਇਹ ਲੰਬਾਈ $2l$ ਹੈ ਇਹ ਤਿੰਨ ਡੰਡੇ ਜੋੜੇ ਗਏ ਹਨ ਤਿੰਨ uh ਲਾਈਟ ਰਾਡਜ਼ ਪਹਿਲਾਂ ਡਰਾਈਵ ਤਿੰਨ ਜੋੜਾਂ ਇੱਕ ਤਿੰਨ ਹਲਕੇ ਡੰਡੇ ਪਹਿਲਾਂ ਮੈਂ ਰਾਡਾਂ ਨੂੰ ਸਹੀ ਕੇਸ 1 ਕਨੈਕਟਿੰਗ ਰਾਡ ਲਵਾਂਗਾ ਕੀ ਹਲਕਾ ਹੈ m ਨੂੰ ab ਅਤੇ cd ਦੀ ਪ੍ਰਤੀ ਇਕਾਈ ਲੰਬਾਈ ਦਾ ਪੁੰਜ ਮੰਨੋ, ਆਹ ਇਸ ਸਮੇਂ ਇੱਕ ਬਲ ਹੈ ਜੇਕਰ ਇਹ ਕਿਸੇ ਖਾਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਕੰਮ ਕਰੇਗਾ, ਇਹ ਇੱਕ ਦੂਰੀ 'ਤੇ ਹੈ x ਇੱਥੇ ਇਹ ਕੇਂਦਰ ਤੋਂ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਲੰਬਾਈ 1 ਹੋਵੇਗੀ। ਮਾਇਨਸ x ਹੁਣ ab ਦੇ p ਪਲ ਬਾਰੇ ਪਲਾਂ ਨੂੰ ਲੈ ਰਿਹਾ ਹੈ p ਬਾਰੇ ਪਲਾਂ ਨੂੰ ਲੈਣ ਬਾਰੇ ਪਲਾਂ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰੇਗਾ ਠੀਕ ਹੈ p ਇਹ ਹੈ ਇਹ ਬਿੰਦੂ p ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਇਸ ਪੁੰਜ abm ਨੂੰ ah 1 ਵਿੱਚ ਕਰਾਂਗਾ ਠੀਕ ਹੈ ਜੋ ਇਸ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ $4m$ ਗੁਣਾ ਪੁੰਜ ਪ੍ਰਤੀ ਇਕਾਈ ਲੰਬਾਈ ym ਵਿਚ 1 ਇਹ ਪੁੰਜ ਪ੍ਰਤੀ ਯੂਨਿਟ ਲੰਬਾਈ m ਹੈ ਇਸਲਈ m ਗੁਣਾ 1 ਤਾਂ ਇਹ ਪੁੰਜ ਹੈ ਜੋ x ਇਸ ਦੂਰੀ ਦਾ ਗੁਣਾ ਹੈ ਇਸੇ ਤਰ੍ਹਾਂ ਇਸ ਡੰਡੇ ਦੀ cd ਦੇ ਕਾਰਨ ਇਹ $1m$ ਲਈ $4m$ ਗੁਣਾ 1 ਹੈ ਦੂਰੀ ਵਿੱਚ ਇਹ ਦੂਰੀ $2l$ ਘਟਾਓ x ਹੋਵੇਗੀ। ਇਸ ਲਈ ਇਸਦਾ ਅਰਥ ਹੈ x ਬਰਾਬਰ $8l$ ਗੁਣਾ 5 ਬਰਾਬਰ ਹੈ 1 ਤੋਂ $1.6l$ ਕਨੈਕਟ ਕਰਨ ਵਾਲੀ ਡੰਡੇ ਦਾ ਪ੍ਰਤੀ ਯੂਨਿਟ ਲੰਬਾਈ ਸਮਾਨ ਪੁੰਜ ਹੈ, ਕਨੈਕਟਿੰਗ ਰਾਡ ਦਾ ਪ੍ਰਤੀ ਯੂਨਿਟ ਲੰਬਾਈ ਸਮਾਨ ਪੁੰਜ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ, ਫਿਰ ਉੱਪਰਲੇ ਚਾਰ ਤੋਂ ਕੀ ਹੋਵੇਗਾ ਇਹ ਉਹੀ ਹੋਵੇਗਾ ਅਤੇ ਉੱਪਰਲੇ ਹਿੱਸੇ ਤੋਂ ਭਾਵ ਭਾਗ ab ਤੋਂ ab ਦੇ ਕਾਰਨ ਵਾਲਾ ਪਲ cd ਦੇ ਕਾਰਨ ਵੀ ਉਹੀ ਪਲ ਹੋਵੇਗਾ ਹਾਲਾਂਕਿ ਵਿਚਕਾਰਲੇ ਹਿੱਸੇ ਦੇ ਸੱਜੇ ਪਾਸੇ ਇਸ ਹਿੱਸੇ ਦੇ ਕਾਰਨ ਇੱਕ ਪਲ ਆਉਣ ਵਾਲਾ ਹੈ ਇਸਲਈ $2v_1m$ ਵਿੱਚ 1 ਮਾਇਨਸ x ਪਲੱਸ $4l$ ਵਿੱਚ $2l$ ਮਾਇਨਸ x ਇਸ ਲਈ x ਬਰਾਬਰ ਹੈ $10l$ ਗੁਣਾ 7 ਲੀਨੀਅਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਸੰਭਾਲ ਦੇ ਸਿਧਾਂਤ ਅਤੇ ਔਰਬਿਟਲ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਸੰਭਾਲ ਦੇ ਸਿਧਾਂਤ ਮੈਂ ਇਸ ਸਮੱਸਿਆ ਦੀ ਵਿਆਖਿਆ ਕਰਾਂਗਾ ਕਿ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਡੰਡਾ ਹੈ ਇੱਕ ਯੂਨੀਫਾਰਮ ਰਾਡ ਇੱਕ ਟੇਬਲ 'ਤੇ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ ਅਤੇ ਪੁੰਜ ym ਅਤੇ $2m$ ਸਟ੍ਰਾਈਕ ਹੈ ਪੁੰਜ ਜੋ ਆਉਂਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਇੱਥੇ ਇੱਕ ਪੁੰਜ $2m$ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਜੋ ਇੱਥੇ ਡੰਡੇ ਨੂੰ ਮਾਰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਇੱਕ ਪੁੰਜ m ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਜੋ ਇੱਥੇ ਮਾਰਦਾ ਹੈ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਹੇਠਾਂ ਦਿੱਤੀ ਪੱਟੀ ਵਿੱਚ ਦਰਸਾਇਆ ਗਿਆ ਹੈ ਹੁਣ ਇਹ ਮਾ ਇਸ ਪੁੰਜ ਦਾ ਵੇਗ v ਹੈ ਇਸ ਪੁੰਜ ਦਾ ਵੇਗ $2v$ c ਕੇਂਦਰ ਹੈ। ਪੁੰਜ ਦੀ ਇਹ ਦੂਰੀ $3a$ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਦੂਰੀ ਇੱਕ ਇਹ ਹੈ ਦੂਰੀ ਇੱਕ ਠੀਕ ਹੈ ਇਹ ਨਿਰਧਾਰਿਤ ਕਰਨ ਲਈ ਅਸੀਂ ਪੁੰਜ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਦਾ ਵੇਗ ਵੇਖਦੇ ਹਾਂ ਜੋ ਕਿ ਪਹਿਲਾ ਹਿੱਸਾ ਠੀਕ ਹੈ ਇਸ ਸਮੇਂ ਅਸੀਂ ਲੀਨੀਅਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਸੰਭਾਲ ਦੇ ਸਿਧਾਂਤ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰ ਸਕਦੇ ਹਾਂ ਲੀਨੀਅਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਸੰਭਾਲ ਦੇ ਸਿਧਾਂਤ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰ ਸਕਦੇ ਹਾਂ ਇਸਨੂੰ ਸ਼ੁਰੂ ਵਿੱਚ ਰੱਖਿਆ ਦਾ ਸਿਧਾਂਤ ਕੀ ਕਹਿੰਦੇ ਹਨ ਆਰਾਮ 'ਤੇ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਸ ਡੰਡੇ ਦੀ ਗਤੀ atm ਗੁਣਾ 0 ਹੈ ਪਲੱਸ 2 ਮੀਟਰ ਇੱਕ ਵੇਗ v ਨਾਲ ਇੱਕ ਵੇਗ ਨਾਲ ਮਾਰਦਾ ਹੈ ਪਰ ਇਹ ਉਲਟ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਹੈ ਇਹ ਦੋਵੇਂ ਦਿਸ਼ਾਵਾਂ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਉਲਟ ਹਨ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਮਾਈਨਸ v ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਪੁੰਜ m ਇਹ ਵੇਗ ਨਾਲ ਮਾਰਦਾ ਹੈ $2v$ ਇਹ ਉਹ ਹੈ ਜੋ ਸ਼ੁਰੂਆਤੀ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦਾ ਮੋਮੈਂਟਮ ਹੋਣ ਜਾ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਹ 0 ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਫਾਈਨਲ ਮੋਮੈਂਟਮ ਕੀ ਹੈ ਫਾਈਨਲ ਮੋਮੈਂਟਮ ਫਾਈਨਲ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇੱਥੇ ਇੱਕ ਚੀਜ਼ ਹੈ ਜੋ ਮੈਂ ਸਮੱਸਿਆ ਵਿੱਚ ਸਾਂਝੀ ਨਹੀਂ ਕੀਤੀ ਹੈ ਉਹ ਹੈ ਬਾਰ ਹੈ। ਕਿ ਇਹ ਪੁੰਜ $2m$ ਅਤੇ m ਉਹ $2m$ ਅਤੇ m ਬਾਰ ਨਾਲ ਚਿਪਕ ਜਾਂਦੇ ਹਨ ਅਤੇ ਉਹ ਸਟਰਾਈਕ ਕਰਨ ਤੋਂ ਬਾਅਦ ਬਾਰ ਨਾਲ ਚਿਪਕ ਜਾਂਦੇ ਹਨ ਇਸਲਈ ਹੁਣ ਸਿਸਟਮ ਦਾ ਕੁੱਲ ਪੁੰਜ ਕੁੱਲ ਮਾਸਪੇਸ਼ੀ ਸਿਸਟਮ ਹੈ atm atm ਪਲੱਸ m ਪਲੱਸ m ਸਾਰੀ ਚੀਜ਼ ਹੋਵੇਗੀ ਇੱਕ ਵੇਗ ਹੈ ਜੋ ਵੇਗ vc ਦਾ ਕੇਂਦਰ ਹੈ ਇਸਲਈ ਤੁਸੀਂ ਇੱਕ ਅਤੇ ਦੇ ਦੀ ਬਰਾਬਰੀ ਕਰੋ ਹੁਣ ਇਸਦਾ ਮਤਲਬ ਹੈ ਕਿ ਪੁੰਜ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਦਾ ਵੇਗ ਜ਼ੀਰੋ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸਿਸਟਮ ਵਿੱਚ ਅਜਿਹਾ ਹੋਵੇਗਾ ਕਿਉਂਕਿ ਕੋਈ ਅਨੁਵਾਦਕ ਗਤੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇਸਦਾ ਮਤਲਬ ਕੋਈ ਅਨੁਵਾਦਕ ਗਤੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਹੋਵੇਗਾ ਪੁੰਜ ਸੱਜੇ ਕੇਂਦਰ ਦੀ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਸਿਰਫ ਰੋਟੇਸ਼ਨਲ ਮੋਸ਼ਨ ਹੈ ਇਸਲਈ ਅਸੀਂ ਦੇਖਿਆ ਹੈ ਕਿ ਇੱਥੇ ਕੋਈ ਅਨੁਵਾਦਕ ਗਤੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇੱਥੇ ਸਿਰਫ ਰੋਟੇਸ਼ਨਲ ਮੋਸ਼ਨ ਹੈ ਜਾਂ ਕੋਈ ਬਾਹਰੀ ਟਾਰਕ ਕੰਮ ਨਹੀਂ ਕਰ ਰਹੇ ਹਨ ਇਸਲਈ ਔਰਬਿਟਲ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਸੁਰੱਖਿਅਤ ਹੈ ਇਸਲਈ ਲੀ ਲਾ ਬਰਾਬਰ ਕੀ ਹੈ $2m$ ਤੱਕ ਪੁੰਜ ਗੁਣਾ ਵੇਗ ਗੁਣਾ ਇੱਕ ਪਲੱਸ ਥੋੜ੍ਹਾ m ਗੁਣਾ $2v$ ਗੁਣਾ $2a$ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਸ ਮੁੱਲ ਦੇ ਕੀ ਹੋਵੇਗਾ ਇਹ ਮੁੱਲ 2 ਜੋੜ 4 $6 mva$ ਹੋਵੇਗਾ ਸ਼ੁਰੂਆਤੀ ਕੋਣੀ ਮੋਮੈਂਟਮ ਹੈ ਇਸਲਈ ਹੁਣ ਅੰਤਮ ਕੋਣੀ ਮੋਮੈਂਟਮ ਪੁੰਜ ਡੰਡੇ ਨਾਲ ਫਸ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਰਾਡ ਓਮੇਗਾ ਨਾਲ ਘੁੰਮਣ ਜਾ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਆਪਟੀਕਲ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਜੋ ਵੀ ਹੈ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਹੈ ਓਮੇਗਾ ਹੁਣ ਜੜਤਾ ਦੇ ਇਸ ਪਲ ਲਈ ਪੁੰਜ 2 ਮੀਟਰ ਹੋਵੇਗਾ ਟ੍ਰਿਬਿਊਟ ਪੁੰਜ m ਯੋਗਦਾਨ ਪਾਵੇਗਾ ਅਤੇ ਡੰਡਾ ਵੀ ਯੋਗਦਾਨ ਪਾਵੇਗਾ ਕਿਉਂਕਿ ਪੂਰੀ ਚੀਜ਼ ਘੁੰਮੇਗੀ ਇਸਲਈ ਪਹਿਲਾਂ 2 ਮੀਟਰ ਇੱਕ ਵਰਗ ਵਿੱਚ ਇਹ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਹੈ ਇਹ ਪੁੰਜ 2 ਮੀਟਰ ਦੀ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਅਤੇ ਪੁੰਜ ਛੋਟੇ m ਦੀ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਹੈ। m ਕਰਾਸ 2 ਇੱਥੇ ਪੂਰਾ ਵਰਗ ਠੀਕ ਹੈ $2m$ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਵਰਗ m ਗੁਣਾ 2 ਮੈਂ ਇਸ ਸਭ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹਾਂ ਪੁੰਜ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਦੇ ਸਬੰਧ ਵਿੱਚ ਬਾਰਾਂ ਛੇ ਇੱਕ ਵਰਗ ਗੁਣਾ 12 ਇਹ ਕੇਂਦਰੀ ਧੁਰੇ ਦੇ ਬਾਰੇ ਵਿੱਚ ਡੰਡੇ ਦੀ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਹੈ ਗੁਣਾ ਓਮੇਗਾ ਤਾਂ ਇਹ ਤੁਹਾਨੂੰ $30 ma$ ਵਰਗ ਓਮੇਗਾ ਦੇਵੇਗਾ ਇਸਲਈ ਇਸ ਨੂੰ $30 ma$ ਵਰਗ ਓਮੇਗਾ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਕਰੋ $6 mva$ ਇਸ ਲਈ m ਅਤੇ m ਰੱਦ ਕਰ ਦੇਵੇਗਾ a ਰੱਦ ਹੋ ਜਾਵੇਗਾ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਓਮੇਗਾ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ ϕ ਨਾਲ v ਨੂੰ $5k$ ਨਾਲ ਵੰਡਿਆ ਹੁਣ ਕੀ ਹੈ ਇਸ ਸਮੱਸਿਆ ਦੇ ਸਬੰਧ ਵਿੱਚ ਹੁਣ ਕੋਈ ਅਨੁਵਾਦਕ ਗਤੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇਹ ਕਿਸੇ ਵੀ ਧੁਰੀ ਦੇ ਸਮਾਨਾਂਤਰ ਨਹੀਂ ਚੱਲ ਰਹੀ ਹੈ ਪਰ ਇਹ ਸਿਰਫ ਘੁੰਮ ਰਹੀ ਹੈ ਅਤੇ ਇਸ ਵਿੱਚ ਇੱਕ um ਐਂਗੁਲਰ ਵੇਲੋਸਿਟੀ ਓਮੇਗਾ ਹੈ ਜਿਸਦੀ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਗਈ ਹੈ ਇਸਲਈ ਪੁੰਜ ਦੇ ਬਾਅਦ ਸਾਰਾ ਸਿਸਟਮ ਇਸ ਨੂੰ ਡੰਡੇ ਨਾਲ ਫਸ ਜਾਓ ਇੱਕ ਰੋਟੇਸ਼ਨਲ ਗਤੀ ਉਰਜਾ ਹੋਵੇਗੀ ਜਿਸਦੀ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਜਾ ਸਕਦੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਤੀਜੀ ਚੀਜ਼ ਰੋਟੇਸ਼ਨ ਦੇ ਕਾਰਨ ਗਤੀ ਉਰਜਾ ਹੈ ਜੋ ਸਮੀਕਰਨ ਕੀ ਹੈ ਭਾਵੇਂ ਤੁਹਾਨੂੰ ਯਾਦ ਨਾ ਹੋਵੇ ਜੇਕਰ ਤੁਹਾਨੂੰ ਰੇਖਿਕ ਗਤੀ ਯਾਦ ਹੈ ਤਾਂ ਤੁਸੀਂ ਲੀਨੀਅਰ ਮੋਸ਼ਨ ਵਿੱਚ ਲਿਖਣ ਦੀ ਕੋਸ਼ਿਸ਼ ਕਰ ਸਕਦੇ ਹੋ ਕਿਨੇਟਿਕ ਲਈ ਸਮੀਕਰਨ ਅੱਧਾ mv ਹੈ ਇੱਥੇ ਵਰਗ ਵਿੱਚ ਪੁੰਜ ਦੀ ਅੱਧੀ ਭੂਮਿਕਾ ਨੂੰ ਜੜਤਾ ਦੇ ਪਲ ਦੁਆਰਾ ਲਿਆ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਫਿਰ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਦਾ ਵਰਗ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਜੋ ਕਿ ਇਹ ਅੱਧੇ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੁੰਦਾ ਹੈ, ਅਸੀਂ ਇਸ ਕੇਸ ਵਿੱਚ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਕੀ ਹੈ ਇਸ ਲਈ ਪਹਿਲਾਂ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਹੈ ਕਿ ਅਸੀਂ $30 ma$ ਵਰਗ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਹੈ ਇਸਲਈ $30 ma$ ਵਰਗ ਵਾਰ ਓਮੇਗਾ ਵਰਗ v by ϕ a ਪੂਰੇ ਵਰਗ ਜੋ ਤੁਹਾਨੂੰ 3 ਗੁਣਾ $5 mp$ ਵਰਗਾਕਾਰ ਦੇਵੇਗਾ ਠੀਕ ਹੈ। ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਇੱਕ ਚੰਗੀ ਸਮੱਸਿਆ ਹੈ ਜਿਸ ਲਈ ਲੀਨੀਅਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੇ ਸਿਧਾਂਤ ਦੀ ਲੋੜ ਹੁੰਦੀ ਹੈ। ਇਸ ਲਈ ਲੀਨੀਅਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਸੰਭਾਲ ਅਤੇ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਸੰਭਾਲ ਦੀ ਲੋੜ ਹੁੰਦੀ ਹੈ। ਹੁਣ ਅਸੀਂ ਇੱਕ ਸਮੱਸਿਆ ਕਰਾਂਗੇ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਕਈ ਤਰ੍ਹਾਂ ਦੀਆਂ ਧਾਰਨਾਵਾਂ ਸ਼ਾਮਲ ਹਨ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਸਲੀਪਿੰਗ ਆਦਿ ਠੀਕ ਹੈ, ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਇੱਕ ਸਮੱਸਿਆ ਹੈ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਸੌਣਾ ਸ਼ਾਮਲ ਹੈ। ਇਸ ਲਈ ਜਦੋਂ ਕੋਈ ਵਸਤੂ ਦੂਜੇ ਪਾਸੇ ਘੁੰਮਦੀ ਹੈ ਇੰਜੈਕਟ ਕਰੋ ਕਿ ਇਹ ਸਿਰਫ ਖਿਸਕ ਸਕਦਾ ਹੈ ਇਸਦਾ ਮਤਲਬ ਹੈ ਕਿ ਇਸਦੇ ਲਈ ਕੋਈ ਰੋਟੇਸ਼ਨਲ ਮੋਸ਼ਨ ਨਹੀਂ ਹੈ ਅਤੇ ਇਸ ਵਿੱਚ ਫਰੈਕਸ਼ਨਲ ਫੋਰਸ ਆਦਿ ਸ਼ਾਮਲ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਰਾਡ ਐਬ ਹੈ ਉੱਥੇ ਇੱਕ ਪੁੰਜ m ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ ਇਹ 1 a ਯੂਨਿਟਾਂ ਦੀ ਦੂਰੀ ਹੈ ਇਸਲਈ m ਇੱਕ ਬੀਟ ਹੈ ਜੋ ਡੰਡੇ ਦੇ ਨਾਲ ਖਿਸਕ ਸਕਦੀ ਹੈ। ਠੀਕ ਹੈ ਇਹ m ਇੱਕ ਬਿੱਟ ਹੈ ਜੋ ਸ਼ੁਰੂ ਵਿੱਚ ਡਿੱਗਣ ਤੋਂ ਬਿਨਾਂ ਡੰਡੇ ਦੇ ਨਾਲ ਸਲਾਈਡ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹੈ ਇਹ ਇੱਕ ਦੂਰੀ ਹੈ

1 ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਇੱਥੇ ਦਰਸਾਇਆ ਗਿਆ ਹੈ ਇਹ ਦੂਰੀ ਹੈ ਇਹ ਸ਼ੁਰੂਆਤੀ ਦੂਰੀ ਛੋਟੀ ਪੁੰਜੀ ਹੈ 1 ਅਫਸੋਸ ਹੈ ਕਿ ਡੰਡੇ ਇੱਕ ਨਿਰੰਤਰ ਕੋਣੀ ਪ੍ਰਵੇਗ ਦੇ ਨਾਲ a ਦੇ ਬਾਰੇ ਘੁੰਮਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਠੀਕ ਨਾਲ ਘੁੰਮਦਾ ਹੈ ਇੱਕ ਸਥਿਰ ਕੋਣ ਪ੍ਰਵੇਗ ਅਲੜਾ ਹੁਣੇ ਡੰਡੇ ਘੁੰਮਦਾ ਹੈ ਇਹ ਇੱਕ ਸਥਿਰ ਕੋਣ ਪ੍ਰਵੇਗ ਬਾਰੇ ਦਿੱਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਕੋਣੀ ਧੁਰੀ ਗਲਤੀ ਦਾ ਪ੍ਰਤੀਕ ਆਮ ਤੌਰ 'ਤੇ ਅਲੜਾ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਜਿਸ ਬਾਰੇ ਤੁਹਾਨੂੰ ਪਤਾ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਕਿ ਕਿਹੜਾ ਸਥਿਰ μ ਹੈ ਰਗੜ ਦੇ ਗੁਣਾਂਕ ਦਾ ਗੁਣਾਂਕ μ ਰਗੜ ਦਾ ਗੁਣਾਂਕ ਕੋਣ ਹੈ ਡੰਡੇ ਅਤੇ ਮਣਕੇ ਦੇ ਵਿਚਕਾਰ ਰਗੜਨ ਦਾ ਗੁਣਕ ਠੀਕ ਹੈ ਤਾਂ ਕਿ ਅਸੀਂ ਗੁਰੂਤਾ ਨੂੰ ਨਜ਼ਰਅੰਦਾਜ਼ ਕਰ ਸਕੀਏ ਫਿਰ ਉਹ ਸਮਾਂ ਲੱਭੋ ਜਿਸ ਤੋਂ ਬਾਅਦ ਹੁਣ ਕੀ ਹੋ ਰਿਹਾ ਹੈ ਉੱਥੇ ਇੱਕ ਡੰਡਾ ਹੈ ਜਿਸ ਉੱਤੇ ਇਹ ਪੁੰਜ ਹੈ ਇਹ ਇੱਕ ਮਣਕਾ ਹੈ ਜੋ ਡੰਡਾ ਸੜ ਰਿਹਾ ਹੈ। ਇੱਕ ਸਥਿਰ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਦੇ ਨਾਲ ਇੱਕ ਦੇ ਆਲੇ-ਦੁਆਲੇ ਘੁੰਮਣਾ ਤਾਂ ਜਿਵੇਂ ਹੀ ਇਹ ਡੰਡੇ ਦੇ ਨਾਲ ਘੁੰਮਦਾ ਹੈ, ਇਹ ਡੰਡੇ ਦੇ ਨਾਲ-ਨਾਲ ਖਿਸਕ ਸਕਦਾ ਹੈ, ਮਣਕੇ ਅਤੇ ਡੰਡੇ ਦੇ ਵਿਚਕਾਰ ਇੱਕ ਰਗੜ ਹੁੰਦਾ ਹੈ, ਇਸ ਲਈ ਕਿਸੇ ਸਮੇਂ ਪੁੰਜ ਨੂੰ ਖਿਸਕਣਾ ਪੈਂਦਾ ਹੈ। ਹੁਣ ਸੌਣ ਲਈ ਉਸ ਸਥਿਤੀ ਦੀ ਸਥਿਤੀ ਦਾ ਪਤਾ ਲਗਾਉਣਾ ਪਏਗਾ, ਸਭ ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਸਾਨੂੰ ਧਿਆਨ ਦੇਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਕਿ ਅਲੜਾ ਨੂੰ ਇੱਕ ਸਥਿਰ ਅਲੜਾ ਵਜੋਂ ਦਿੱਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਤੁਸੀਂ ਕਹਿੰਦੇ ਹੋ ਕਿ ਅਲੜਾ ਅਲੜਾ ਸਥਿਰ ਹੈ ਇਸਲਈ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਸਥਿਰ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇਹ ਇਸ 'ਤੇ ਨਿਰਭਰ ਕਰਦਾ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਦਾ ਐਲੜਾ ਵਾਰ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ t ਕਾਰਨ ਇਹ ਹੈ ਕਿ ਜੇਕਰ ਮੈਂ dw ਦੁਆਰਾ dt ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਮੇਰਾ ਅਲੜਾ ਮਿਲੇਗਾ, ਇਸ ਲਈ ਸਭ ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਸਾਨੂੰ ਇਸ ਸਮੱਸਿਆ ਵਿੱਚ ਇਹ ਸਮਝਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਕਿ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਸਥਿਰ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇਹ ਨਿਰਭਰ ਕਰਦਾ ਹੈ ਕਿ ਇਹ ਸਹੀ ਸਮੇਂ ਦੇ ਸਬੰਧ ਵਿੱਚ ਰੇਖਿਕ ਤੌਰ 'ਤੇ ਬਦਲਦਾ ਹੈ। ਬੀਡ ਦਾ ਲੀਨੀਅਰ ਪ੍ਰਵੇਗ ਬੀਡ ਦਾ ਪਹਿਲਾ ਲੀਨੀਅਰ ਪ੍ਰਵੇਗ ਇਹ ਇੱਥੇ ਇਹ ਹੋਣ ਜਾ ਰਿਹਾ ਹੈ ਕਿ ਰੇਖਿਕ ਪ੍ਰਵੇਗ ਨੂੰ ਕਿਵੇਂ ਪਰਿਭਾਸ਼ਿਤ ਕੀਤਾ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਲੀਨੀਅਰ ਪ੍ਰਵੇਗ ਲੰਬਾਈ ਗੁਣਾ ਅਲੜਾ ਹੈ ਇਹ ਪਰਿਭਾਸ਼ਾ ਹੈ ਫਿਰ ਡੰਡੇ ਦੇ ਕਾਰਨ ਬੀਡ 'ਤੇ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਬਲ ਡੰਡੇ ਦੇ ਕਾਰਨ ਬੀਡ 'ਤੇ ਕਿਰਿਆ ਬਲ ਇਸ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ, ਮੈਂ n ਨੂੰ ਕਾਲ ਕਰਾਂਗਾ, ਇਸ ਨੂੰ m ਵਿੱਚ a ਇਹ m ਵਿੱਚ 1 ਵਿੱਚ ਹੁਣ ਅਲੜਾ ਵਿੱਚ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਅਸੀਂ ਇਸ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਨੂੰ ਐਲੜਾ ਗੁਣਾ ਮੰਨਿਆ ਹੈ t ਹੁਣ ਇੱਕ ਹੈ ਬੀਡ 'ਤੇ ਸੈਂਟਰੀਪੈਟਲ ਫੋਰਸ ਬੀਡ 'ਤੇ ਸੈਂਟਰੀਪੈਟਲ ਫੋਰਸ $m2$ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਸੈਂਟਰੀਪੈਟਲ ਫੋਰਸ ਜਾਂ ਥੀਟਾ ਡਾਟ ਵਰਗ ਲਈ ਸਮੀਕਰਨ ਕੀ ਹੈ ਜਿੱਥੇ ਥੀਟਾ ਥਿੰਦੀ ਹੈ ਜੇਕਰ ਤੁਸੀਂ d ਥੀਟਾ ਨੂੰ dt ਦੁਆਰਾ ਭੁੱਲ ਗਏ ਹੋ ਤਾਂ ਇਹ ਓਮੇਗਾ ਰਾਈਟ ਤੋਂ ਇਲਾਵਾ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਸ਼ਬਦ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਬੀਡ 'ਤੇ ਸੈਂਟਰੀਪੈਟਲ ਬਲ m ਦੇ ਬਰਾਬਰ r ਹੈ 1 ਥੀਟਾ ਡਾਟ ਅਲੜਾ t ਪੁਰਾ ਵਰਗ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ $m1$ ਅਲੜਾ ਵਰਗ t ਵਰਗ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮਣਕੇ ਅਤੇ ਡੰਡੇ ਦੇ ਵਿਚਕਾਰ ਇੱਕ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਬਲ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਅਸੀਂ ਜਾਣਦੇ ਹਾਂ ਕਿ ਇਸ 'ਤੇ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਬਲ ਕੀ ਹੈ। ਡੰਡੇ ਦੇ ਕਾਰਨ ਬੀਡ ਕਿ ਡੰਡੇ ਦੇ ਕਾਰਨ ਬੀਡ 'ਤੇ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਬਲ n ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸੀਮਿਤ ਕੇਸ ਵਿੱਚ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਬਲ ਸੀਮਿਤ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਬਲ ਨੂੰ ਸੀਮਿਤ ਕਰਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸੀਮਿਤ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਫੋਰਸ μ times n ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਜੋ ਕਿ μ ਵਾਰ n ਹੈ m ਅਲੜਾ 1 ਠੀਕ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਪਹਿਲੀ ਸ਼ਰਤ ਫਿਸਲਣਾ ਸਲੀਪਿੰਗ ਲਈ ਹੈ ਇਸ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਬਲ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਅਹ ਸੈਂਟਰੀਪੈਟਲ ਫੋਰਸ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਇਹ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਫੋਰਸ ਸੈਂਟਰੀਪੈਟਲ ਫੋਰਸ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਸ ਤੋਂ ਅਸੀਂ ਇਸ ਖਾਸ ਸਮੇਂ 'ਤੇ ਇਹ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕਰਦੇ ਹਾਂ t ਹੈ ਅਤੇ m ਰੱਦ ਹੋ ਜਾਵੇਗਾ 1 ਅਤੇ 1 ਰੱਦ ਹੋ ਜਾਵੇਗਾ ਜਦੋਂ ਅਲੜਾ ਰੱਦ ਹੋ ਜਾਵੇਗਾ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਅਲੜਾ ਦੁਆਰਾ μ ਹੋਵੇਗਾ ਮੈਨੂੰ ਇਸਦਾ ਇੱਕ ਵਰਗ ਰੂਟ ਲੈਣ ਦੀ ਜ਼ਰੂਰਤ ਹੈ ਤਾਂ ਇਸ ਖਾਸ ਸਮੱਸਿਆ ਵਿੱਚ ਕਿਹੜੀਆਂ ਧਾਰਨਾਵਾਂ ਦੀ ਜਾਂਚ ਕੀਤੀ ਜਾਂਦੀ ਹੈ ਸਭ ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਤੁਹਾਨੂੰ ਇਹ ਸਮਝਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਕਿ ਕਿਉਂਕਿ ਅਲੜਾ ਸਥਿਰ ਹੈ ਓਮੇਗਾ ਸਥਿਰ ਨਹੀਂ ਹੈ ਬਹੁਤ ਸਾਰੇ ਵਿਦਿਆਰਥੀ ਜਾਣਦੇ ਹਨ ਕਿ ਮੈਂ ਡਿਫ਼ੈਰੇਂਟ ਕੀ ਕਹਿ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਉਹ ਇਸ ਡੰਡੇ ਦੇ ਘੁੰਮਦੇ ਹੋਏ ਦੁਆਲੇ ਇੱਕ ਤੀਰ ਲਗਾਉਣਗੇ ਅਤੇ ਇੱਕ ਓਮੇਗਾ ਟੇਕ ਓਮੇਗਾ ਨੂੰ ਸਥਿਰ ਰੱਖਣ ਲਈ ਲਗਾਉਣਗੇ ਜੋ ਕਿ ਗਲਤ ਸਹੀ ਹੈ, ਫਿਰ ਦੂਜੀ ਗੱਲ ਇਹ ਹੈ ਕਿ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਬੀਡ ਡੰਡੇ ਦੇ ਨਾਲ ਚਲਦੀ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ 'ਤੇ ਇੱਕ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਬਲ ਹੈ। ਡੰਡੇ ਦੇ ਕਾਰਨ ਬੀਡ ਜੋ ਉੱਥੇ ਹੈ ਤਾਂ ਇਸ ਬੀਡ ਦੇ ਸੱਜੇ ਪਾਸੇ ਇੱਕ ਸੈਂਟਰੀਪੈਟਲ ਬਲ ਵੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਫਿਸਲਣ ਲਈ ਕੀ ਹੋਵੇਗਾ ਘਿਰਣਾ ਨੂੰ ਸੀਮਿਤ ਕਰਨ ਵਾਲਾ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਬਲ ah ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ centripetal ਬਲ ਸਿਰਫ t ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ। ਮੁਰਗੀ ਉਦੋਂ ਤੱਕ ਬਚੇਗੀ,

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਇਸ 'ਤੇ ਵਾਪਰਦਾ ਹੈ ਇਸ ਅਰਥ ਵਿੱਚ ਬਚੋ ਕਿ ਇਹ ਪੁੰਜ ਇਸ ਡੰਡੇ 'ਤੇ ਰਹੇਗਾ ਉਸ ਤੋਂ ਬਾਅਦ ਇਹ ਖਿਸਕ ਜਾਵੇਗਾ ਠੀਕ ਹੈ ਹੁਣ ਅਸੀਂ ਇੱਕ ਹੋਰ ਸਮੱਸਿਆ ਕਰਾਂਗੇ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਹੋਰ ਸੰਕਲਪ ਸ਼ਾਮਲ ਹੈ ਜਿਸ ਨੂੰ ਟੌਪਲਿੰਗ ਸਲਿਪਿੰਗ ਕਿਹਾ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਅਸੀਂ ਇਹ ਸਮਝਾਵਾਂਗੇ ਕਿ ਇਹ ਕੀ ਹੈ ਤਾਂ ਜੋ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਹੈ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਕਿਊਬੀਕਲ ਬਲਾਕ ਹੈ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਕਿਊਬੀਕਲ ਬਲਾਕ ਹੈ ਇੱਥੇ ਇਸ ਘਣ ਬਲਾਕ 'ਤੇ ਇੱਕ ਬਲ ਕੰਮ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ ਜੇਕਰ ਇਸ ਘਣ ਬਲਾਕ ਦੀ ਲੰਬਾਈ 1 ਕਿਨਾਰਾ ਹੈ ਨਾ ਕਿ ਇਹ ਇੱਕ ਲੇਟਵੀਂ ਸਤ੍ਹਾ ਹੈ ਪਰ ਉੱਥੇ ਇੱਕ ਮੋਟਾ ਸਤ੍ਹਾ ਹੈ ਇਸਦਾ ਇੱਕ ਘਣ ਬਲਾਕ ਇੱਕ ਮੋਟਾ ਖਿਤਿਜੀ ਸਤ੍ਹਾ ਨੂੰ ਆਰਾਮ ਕਰਦਾ ਹੈ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਰਗੜ ਦਾ ਗੁਣਕ ਅਜਿਹਾ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਕਿ ਰਗੜ ਦਾ ਗੁਣਕ ਇੰਨਾ ਉੱਚਾ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਕਿ ਬਲਾਕ ਰਗੜ ਦੇ ਗੁਣਾਂਕ ਨੂੰ ਤੋੜਨ ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਖਿਸਕਦਾ ਨਹੀਂ ਹੈ, ਇਸਨੂੰ ਰਗੜ ਦਾ ਗੁਣਾਂਕ ਦਿੱਤਾ ਜਾਂਦਾ ਹੈ। ਇਹ ਇੰਨਾ ਉੱਚਾ ਹੈ ਕਿ ਬਲਾਕ ਟਾਪ ਕਰਨ ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਖਿਸਕਦਾ ਨਹੀਂ ਹੈ,

ਇਸ ਲਈ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਹਰੀਜ਼ੋਂਟਲ ਬਲ ਦੀ ਸਪਲਾਈ ਕੀਤੀ ਜਾਂਦੀ ਹੈ, ਉੱਥੇ ਦੂਜੇ ਪਾਸੇ ਇਸ ਬਲਾਕ ਦੇ ਅਨੁਵਾਦ ਦੇ ਨਾਲ-ਨਾਲ ਅੱਗੇ ਵਧਣ ਦੀ ਪ੍ਰਵਿਰਤੀ ਹੁੰਦੀ ਹੈ, ਦੂਜੇ ਪਾਸੇ ਰਗੜ ਦਾ ਗੁਣਕ ਬਹੁਤ ਉੱਚਾ ਹੁੰਦਾ ਹੈ। gh ਤਾਂ ਕੀ ਹੋਵੇਗਾ ਬਲਾਕ ਸਿਰਫ ਡਿੱਗੇਗਾ ਇਸਲਈ ਸਾਨੂੰ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਘੱਟੋ ਘੱਟ ਬਲ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਜ਼ਰੂਰਤ ਹੈ ਬਲਾਕ ਤੋਂ ਚੋਟੀ ਦੇ ਬਲਾਕ ਨੂੰ ਡਿੱਗਣ ਲਈ f ਨਿਊਨਤਮ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕਰੋ ਨਾ ਕਿ ਇਹ ਇੱਕ ਕਾਫ਼ੀ ਸਧਾਰਨ ਸਮੱਸਿਆ ਹੈ ਪਰ ਸਾਨੂੰ ਹੁਣ ਇਹ ਸਮਝਣ ਦੀ ਜ਼ਰੂਰਤ ਹੈ ਕਿ ਆਓ ਅਸੀਂ ਮਾਰਕ ਕਰੀਏ। ਇਸ 'ਤੇ ਕੰਮ ਕਰਨ ਵਾਲੀਆਂ ਵੱਖ-ਵੱਖ ਸ਼ਕਤੀਆਂ ਅਸੀਂ ਇਸ ਸਮੇਂ ਡਾਇਗ੍ਰਾਮ ਬਲਾਕ ਬਲ ਨੂੰ ਦੁਬਾਰਾ ਖਿੱਚਾਂਗੇ, ਇਹ ਪੁੰਜ mg ਦਾ ਕੇਂਦਰ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸ਼ੁਰੂਆਤੀ ਤੌਰ 'ਤੇ ਆਮ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਜਦੋਂ ਤੁਸੀਂ ਕੋਈ ਬਲ ਲਾਗੂ ਨਹੀਂ ਕਰ ਰਹੇ ਹੁੰਦੇ ਹੋ ਤਾਂ f ਉੱਥੇ ਨਹੀਂ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਤਾਂ ਸਾਧਾਰਨ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਕੇਂਦਰ 'ਤੇ ਹੋਵੇਗੀ। ਘਣ ਦੇ ਪੁੰਜ ਦਾ ਅਜਿਹਾ ਕਿ ਇਹ mg ਦਾ ਵਿਰੋਧ ਕਰਦਾ ਹੈ ਪਰ ਕਿਉਂਕਿ ਹਰੀਜ਼ੋਂਟਲ ਬਲ ਉੱਥੇ ਹੁੰਦਾ ਹੈ, ਹੌਲੀ-ਹੌਲੀ ਸਾਧਾਰਨ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਚਲਦੀ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਉਦੋਂ ਬਿਲਕੁਲ ਡਿੱਗ ਜਾਵੇਗੀ ਜਦੋਂ ਸਾਧਾਰਨ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਘਣ ਦੇ ਇਸ ਪਾਸੇ ਦੇ ਨਾਲ ਮੇਲ ਖਾਂਦੀ ਹੈ ਕਿਉਂਕਿ ਇਹ ਇੱਕ ਹੈ ਪ੍ਰਵਿਰਤੀ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਡਿੱਗਦੀ ਹੈ ਕਿ ਰਗੜਨ ਵਾਲੀ ਸ਼ਕਤੀ ਨੂੰ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਗਤੀ ਦਾ ਵਿਰੋਧ ਕਰਦੇ ਹੋਏ ਹੇਠਾਂ ਕੰਮ ਕਰਨਾ ਪੈਂਦਾ ਹੈ, ਠੀਕ ਹੈ ਹੁਣ ਸਿਰਫ f ਅਸੀਂ ਕੀ ਕਰਨ ਜਾ ਰਹੇ ਹਾਂ y ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਸਾਰੀਆਂ ਬਲਾਂ ਦਾ ਜੋੜ ਬਰਾਬਰ ਹੈ, ਇੱਕ ਆਮ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਹੈ ਉੱਪਰ ਵੱਲ $cting$ ਅਤੇ ਫਿਰ mg ਹੇਠਾਂ ਵੱਲ ਕੰਮ ਕਰਨਾ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਸਲਈ ਅਸੀਂ ਇਹ ਸਭ ਲਿਖਦੇ ਹਾਂ ਇਸ ਨਾਲ ਇਹ ਦੋ ਸੰਤੁਲਨ ਮਿਲਦਾ ਹੈ ਜਾਂ n ਘਟਾਓ mg θ ਮੈਨੂੰ ਲਿਖਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ i ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਲਿਖ ਰਿਹਾ ਹਾਂ ਇਸੇ ਤਰ੍ਹਾਂ ਜਦੋਂ ਮੈਂ x ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਕੰਮ ਕਰਨ ਵਾਲੀਆਂ ਸਾਰੀਆਂ ਬਲਾਂ ਨੂੰ ਹੁਣ ਖਿਤਿਜੀ ਸਮਝਦਾ ਹਾਂ। ਬਲ ਪੁੰਜੀ ਹੈ f ਇਸ ਨੂੰ ਰਗੜਨ ਵਾਲੇ ਬਲ ਦੁਆਰਾ ਸੰਤੁਲਿਤ ਕੀਤਾ ਜਾਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਬਸ ਹੁਣ ਅਸੀਂ ਟਾਰਕ ਲਵਾਂਗੇ ਅਸੀਂ c ਬਾਰੇ ਟੋਰਕ ਸਮੀਕਰਨ ਲਿਖਾਂਗੇ ਅਸੀਂ ਟੋਰਕ ਸਮੀਕਰਨ ਲਿਖਾਂਗੇ ਟੋਰਕ ਸਮੀਕਰਨ ਘਣ ਦੇ ਪੁੰਜ ਕੇਂਦਰ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਬਾਰੇ ਸੱਜੇ ਤਾਂ f ਵਿੱਚ 1 ਬਾਇ 2 ਇਹ ਦੂਰੀ 1 ਬਾਇ 2 ਹੈ। ਫਿਰ ਪਲੱਸ f ਵਿੱਚ 1 ਦੇ ਗੁਣਾ f ਵਿੱਚ 1 ਬਾਇ 2 ਆਮ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ n ਵਿੱਚ 1 ਬਾਇ 2 ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਦੂਰੀ ਵੀ ਵਰਣਮਾਲਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਕੈਪੀਟਲ f ਅਤੇ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਬਲ ਬਰਾਬਰ ਦਿੰਦਾ ਹੈ। n ਤੋਂ ਅਤੇ ਸਾਨੂੰ ਇਹ ਪਹਿਲਾਂ ਮਿਲਿਆ ਹੈ ਕਿ ਪੁੰਜੀ f ਦੇ f ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਸਲਈ ਦੇ f ਬਰਾਬਰ n ਹੈ ਅਤੇ ਜੇ n ਸਾਧਾਰਨ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਹੈ f ਪਲੱਸ s n ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਸਦਾ ਮਤਲਬ ਹੈ ਕਿ f ਬਰਾਬਰ n ਬਾਇ 2 ਹੈ ਅਤੇ ਸਾਨੂੰ ਦਿਖਾਇਆ ਗਿਆ ਹੈ ਕਿ n ਕੀ mg ਸਾਡੇ ਕੋਲ ਪਹਿਲਾਂ ਹੀ ਹੈ ਜਦੋਂ ਅਸੀਂ ਬਲਾਂ ਨੂੰ ਸੰਤੁਲਿਤ ਕਰਦੇ ਹਾਂ y ਦਿਸ਼ਾ ਇਸ ਸਮੱਸਿਆ ਬਾਰੇ ਦਿਲਚਸਪ ਗੱਲ ਇਹ ਹੈ ਕਿ ਸਾਨੂੰ ਇਹ ਜਾਣਨ ਦੀ ਜ਼ਰੂਰਤ ਨਹੀਂ ਹੈ ਕਿ μ ਦਾ ਮੁੱਲ ਕੀ ਹੈ ਕਿਉਂਕਿ ਸਵਾਲ ਇਹ ਹੈ ਕਿ ਸੱਜੇ ਪਾਸੇ ਨੂੰ ਉੱਚਾ ਚੁੱਕਣ ਲਈ ਘੱਟੋ-ਘੱਟ ਤਾਕਤ ਕੀ ਹੈ ਅਤੇ ਅਸੀਂ ਕਿਹੜੀਆਂ ਚੀਜ਼ਾਂ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕੀਤੀ ਹੈ, ਇਹ ਜ਼ਰੂਰੀ ਹੈ x ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਬਲ ਸੰਤੁਲਨ ਸਮੀਕਰਨ ਅਤੇ y ਦਿਸ਼ਾ ਅਤੇ ਲੈਣ ਦੇ ਨਾਲ ਬਲ ਸੰਤੁਲਨ ਸਮੀਕਰਨ ਅਤੇ ਇੱਥੇ ਜ਼ਰੂਰੀ ਤੌਰ 'ਤੇ ਬੋਲਦੇ ਹੋਏ ਤਿੰਨ ਬਲ ਹਨ ਇੱਕ ਪੁੰਜੀ f ਹੈ ਹਰੀਜ਼ੋਂਟਲ ਫੋਰਸ ਅਤੇ ਛੋਟਾ f ਜੋ ਕਿ ਫ੍ਰੈਕਸ਼ਨਲ ਫੋਰਸ ਹੈ ਅਤੇ ਫਿਰ ਜੋ ਕਿ ਸਾਧਾਰਨ ਪ੍ਰਤੀਕ੍ਰਿਆ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਟਾਰਕ ਲਓ ਅਤੇ ਉਹਨਾਂ ਦੀ ਬਰਾਬਰੀ ਕਰੋ ਅਤੇ ਸਮੱਸਿਆ ਹੱਲ ਹੋ ਗਈ ਹੈ ਹਾਂ ਘੱਟੋ ਘੱਟ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਇਹ ਹੈਰਾਨੀਜਨਕ ਹੈ ਕਿ ਘੱਟੋ-ਘੱਟ ਬਲ ਜੋ ਲੋੜੀਂਦਾ ਹੈ ਸਰੀਰ ਦੇ ਭਾਰ ਦਾ ਅੱਧਾ ਹੈ ਹੁਣ ਅਸੀਂ ਇੱਕ ਸਮੱਸਿਆ ਵੱਲ ਵਧਾਂਗੇ ਕਈ ਵਾਰ ਕੋਈ ਵੀ ਲੋਕ ਹੋਟੇਸ਼ਨਲ ਮੇਸ਼ਨ ਨੂੰ ਸ਼ਾਮਲ ਕਰਨ ਵਾਲੇ ਸਵਾਲ ਨਹੀਂ ਪੁੱਛਣਗੇ ਅਤੇ ਇਸ ਨੂੰ ਜੋੜਦੇ ਹਨ। ਕੁਝ ਹੋਰ ਇਹ ਸਭ ਪਰੀਖਿਅਕ ਦੀ ਚਤੁਰਾਈ 'ਤੇ ਨਿਰਭਰ ਕਰਦਾ ਹੈ ਇੱਕ ਡਾਇਟੋਮਿਕ ਅਣੂ ਹੋਟੇਸ਼ਨਲ ਫ੍ਰੀਕੁਐਂਸੀ ਡਾਇਟੋਮਿਕ ਅਣੂ ਵਿੱਚ ਪਰਮਾਣੂ ਭੌਤਿਕ ਵਿਗਿਆਨ ਡਾਇਟੋਮਿਕ ਅਣੂ ਨੂੰ ਸ਼ਾਮਲ ਕਰਨ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਸਮੱਸਿਆ ਹੈ ਹੋਟੇਸ਼ਨਲ ਫ੍ਰੀਕੁਐਂਸੀ ਅਤੇ ਕੁਆਂਟਮ ਥਿਊਰੀ ਕਦੇ-ਕਦਾਈਂ ਅਜਿਹੀਆਂ ਸਮੱਸਿਆਵਾਂ ਪੈਦਾ ਕਰਦੀਆਂ ਹਨ ਜੋ ਭੌਤਿਕ ਵਿਗਿਆਨ ਦੀਆਂ ਵੱਖ-ਵੱਖ ਸ਼ਾਖਾਵਾਂ ਦੇ ਸੰਮੇਲਨਾਂ ਵਿੱਚ ਦਰਿਸ਼ਤ ਪੈਦਾ ਕਰਦੀਆਂ ਹਨ, ਪਰ ਕਿਸੇ ਨੂੰ ਇਸ ਸਮੇਂ ਕੁਝ ਮਰੀਜ਼ਾਂ ਦੇ ਨਾਲ ਉਹਨਾਂ ਨੂੰ ਧਿਆਨ ਨਾਲ ਦੇਖਣ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ, ਇੱਕ ਡਾਇਟੋਮਿਕ ਅਣੂ ਕੀ ਕਰਦਾ ਹੈ ਇੱਕ ਡਾਇਟੋਮਿਕ ਅਣੂ ਤੁਹਾਡੇ ਕੋਲ ਦੇ ਪਰਮਾਣੂ ਹਨ ਤਾਂ ਉਹ ਓਮੇਗਾ ਦੀ ਬਾਰੰਬਾਰਤਾ ਦੇ ਨਾਲ

ਇੱਕ ਧੁਰੇ ਦੇ ਦੁਆਲੇ ਘੁੰਮ ਸਕਦਾ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਦੂਰੀ x ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਕੀ ਹੈ ਇਹ ਅੰਤਰ ਹੈ uh ਇਹ ਹੈ uh ਇਹ ਪਰਮਾਣੂਆਂ ਦਾ ਵਿਛੋੜਾ ਹੈ x ਪਰਮਾਣੂਆਂ ਦੇ ਵਿਚਕਾਰ ਪਰਮਾਣੂ ਵੱਖਰਾ ਵਿਭਾਜਨ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ ਹੁਣ ਅਸੀਂ ਐਟਮਾਂ ਵਿੱਚ ਜਾ ਰਹੇ ਹਾਂ ਪਰਮਾਣੂਆਂ ਨੂੰ ਪਾਈਨ ਕਣਾਂ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਮੰਨਦੇ ਹਨ ਪਰ ਉਹਨਾਂ ਕੋਲ ਪੁੰਜ ਹੁੰਦੇ ਹਨ ਅਤੇ ਹੁਣ ਅਸੀਂ ਆਕਸੀਜਨ ਦੇ ਅਣੂ ਲਈ ਆਕਸੀਜਨ ਪਰਮਾਣੂ ਆਕਸੀਜਨ ਪਰਮਾਣੂ ਦਾ ਕੇਸ ਲਵਾਂਗੇ, ਜਿਸ ਲਈ ਤੁਸੀਂ ਜਾਣਦੇ ਹੋ ਕਿ ਦੋ ਆਕਸੀਜਨ ਅਣੂ ਪਰਮਾਣੂ ਤੁਹਾਨੂੰ ਆਕਸੀਜਨ ਅਣੂ ਦੇਣ ਲਈ ਜੋੜ ਸਕਦੇ ਹਨ ਪਰਮਾਣੂਆਂ ਵਿਚਕਾਰ ਵਿਭਾਜਨ 1.20 ਹੈ 10 ਤੋਂ ਘਟਾਓ 10 ਮੀਟਰ ਦੀ ਸ਼ਕਤੀ ਵਿੱਚ ਇਹ ਸਾਰਾ ਡੇਟਾ ਤੁਹਾਨੂੰ ਪ੍ਰਦਾਨ ਕੀਤਾ ਜਾਵੇਗਾ ਅਤੇ ਆਕਸੀਜਨ ਪਰਮਾਣੂ ਦੇ ਪਰਮਾਣੂ ਪੁੰਜ ਦਾ ਪੁੰਜ ਨਾ ਕਿ ਆਕਸੀਜਨ ਪਰਮਾਣੂ ਦੇ ਪੁੰਜ ਦਾ ਪੁੰਜ ਦੇ ਬਿੰਦੂਆਂ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ। ਇਹ ਡੇਟਾ ਵੀ ਦੋ ਪੁਆਇੰਟ ਛੇ ਛੇ ਵਿੱਚ 10 ਨੂੰ ਘਟਾਓ 26 ਕਿਲੋਗ੍ਰਾਮ ਦੀ ਸ਼ਕਤੀ ਨੂੰ ਦਿੱਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਹੁਣ ਕੀ ਹੈ ਜੋ ਤੁਹਾਨੂੰ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਕਿਹਾ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਤੁਹਾਨੂੰ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਕਿਹਾ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਕਿ ਕੀ ਹੈ ਦੀ ਫ੍ਰੀਕੁਐਂਸੀ ਕਿੰਨੀ ਹੈ ਹੁਣ ਤੁਸੀਂ ਇਹ ਕਿਵੇਂ ਕਰਨ ਜਾ ਰਹੇ ਹੋ ਕਿ ਸਭ ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਤੁਹਾਨੂੰ ਇਹ ਅਹਿਸਾਸ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਕਿ ਇਹ ਦੋ ਪਰਮਾਣੂ ਮਾਫ ਕਰਨਾ ਇਸ ਅਣੂ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਬਾਰੇ ਜੜਤਾ ਦਾ ਇੱਕ ਪਲ ਹੈ ਇਸਲਈ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਸਟੈਂਡਰਡ ਮੀਰਾ ਵਰਗ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਹ m ਗੁਣਾ x^2 ਪੂਰੇ ਵਰਗ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ। m ਵਿੱਚ x^2 ਪੂਰੇ ਵਰਗ ਸੱਜੇ ਇਸ ਲਈ ਇਸਨੂੰ ਛੱਡੋ ਕਿਉਂਕਿ ਇਹ ਹੁਣ 2 ਦਾ m ਵਰਗ ਹੈ ਕੁਆਂਟਮ ਥਿਊਰੀ ਦੇ ਅਨੁਸਾਰ ਕੋਣਿਕ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਬੁਨਿਆਦੀ ਇਕਾਈ ਸੱਜੇ ਕੋਣਿਕ ਮੋਮੈਂਟਮ ਦੀ ਬੁਨਿਆਦੀ ਇਕਾਈ ਕੁਆਂਟਮ ਥਿਊਰੀ ਦੇ ਅਨੁਸਾਰ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਕੁਆਂਟਮ ਦੀ ਬੁਨਿਆਦੀ ਇਕਾਈ h ਪਾਰ ਕੀ ਹੈ। ਕੀ h ਕਰਾਸ ਦਾ ਮੁੱਲ ਹੈ ਇਹ ਡੇਟਾ ਵੀ ਤੁਹਾਨੂੰ 1.054 ਵਿੱਚ 10 ਦੀ ਸ਼ਕਤੀ ਘਟਾਓ 34 ਕਿਲੋਗ੍ਰਾਮ ਮੀਟਰ ਵਰਗ ਪ੍ਰਤੀ ਸਕਿੰਟ ਦਿੱਤਾ ਜਾਵੇਗਾ ਠੀਕ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਦਿੱਤੇ ਡੇਟਾ ਤੋਂ ਮੈਂ ਹਿਸਾਬ ਲਗਾ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਕਿ ਪਲ ਕੀ ਹੈ ਵਸਤੂ ਦੀ ਜੜਤਾ ਦਾ

ਇਸ ਲਈ ਓਮੇਗਾ ਵਿੱਚ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਅਰਥਾਤ ਰੋਟੇਸ਼ਨਲ ਬਾਰੰਬਾਰਤਾ ਇਹ h ਕਰਾਸ ਦੇ ਕ੍ਰਮ ਦਾ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਓਮੇਗਾ ਬਰਾਬਰ h ਕਰਾਸ ਭਾਗ i ਨਾਲ 1.054 ਵਿੱਚ 10 ਦੇ ਬਰਾਬਰ 34 ਕਿਲੋਗ੍ਰਾਮ ਪ੍ਰਤੀ ਮੀਟਰ ਦੀ ਸ਼ਕਤੀ ਹੈ ਵਰਗ ਕਿਲੋਗ੍ਰਾਮ ਮੀਟਰ ਵਰਗ ਪ੍ਰਤੀ ਸਕਿੰਟ ਇਸ ਨੂੰ ਜੜਤਾ ਦੇ ਪਲ ਨਾਲ ਵੰਡਿਆ ਗਿਆ ਹੈ, ਮੈਂ ਇਸ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਹੈ m ਵਰਗ ਵਿੱਚ 2 ਮੀਟਰ ਹੈ 2.66 ਵਿੱਚ 10 ਤੋਂ ਘਟਾਓ 26 ਕਿਲੋਗ੍ਰਾਮ ਦੀ ਸ਼ਕਤੀ ਕਿ 2 ਗੁਣਾ x ਵਰਗ x ਵਰਗ ਇਹ ਪਰਮਾਣੂ ਵਿਭਾਜਨ ਵਰਗ ਹੈ ਪਰਮਾਣੂ ਵਿਭਾਜਨ ਦਾ ਜੋ 1.20 ਗੁਣਾ 10 ਦੀ ਪਾਵਰ ਘਟਾਓ 10 ਮੀਟਰ ਸੈਕਿੰਡ ਵਰਗ ਟਾਂਡਾ ਹੈ, ਤੁਸੀਂ ਇਹ ਸਰਲੀਕਰਨ ਕਰ ਸਕਦੇ ਹੋ ਅਤੇ ਫਿਰ ਤੁਸੀਂ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕਰੋਗੇ ਕਿ ਇਹ ਉਸ ਰੂਪ ਦਾ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਇਸਦਾ ਮੁੱਲ ਲਗਭਗ 5.2 ਗੁਣਾ 10 ਤੋਂ 11 ਰੇਡੀਅਨ ਦੀ ਸ਼ਕਤੀ ਹੈ ਪ੍ਰਤੀ ਸਕਿੰਟ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਇਹ ਹੈਰਾਨੀਜਨਕ ਹੈ ਕਿ ਇਹ ਮੁੱਲ ਘੱਟ ਜਾਂ ਘੱਟ ਪ੍ਰਯੋਗਾਤਮਕ ਨਾਲ ਸਹਿਮਤ ਹੈ ਇਹ ਸੱਚਮੁੱਚ ਸਾਬਤ ਕਰਦਾ ਹੈ ਕਿ ਇਸ ਅਣੂ ਵਿੱਚ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਰੋਟੇਸ਼ਨਲ ਬਾਰੰਬਾਰਤਾ ਹੈ ਇਹਨਾਂ ਅਣੂਆਂ ਵਿੱਚੋਂ ਜ਼ਿਆਦਾਤਰ ਉਹਨਾਂ ਕੋਲ ਰੋਟੇਸ਼ਨਲ ਫ੍ਰੀਕੁਐਂਸੀ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ ਕੁਝ ਦੇਖੋ ਜੋ ਮੈਂ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਸਧਾਰਨ ਸਮੱਸਿਆ ਇੱਕ 58 ਕਲਿਪਰ ਇੱਕ ਸਮੱਸਿਆ ਕਰੇਗਾ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਐਂਗੁਲਰ ਮੋਮੈਂਟਮ ਟਾਰਕ ਆਦਿ ਸ਼ਾਮਲ ਹਨ ਮੈਨੂੰ ਸਮੱਸਿਆ ਦੱਸਣ ਦਿਓ ਇੱਕ ਕਠੋਰ ਡੰਡੇ ਪੁੰਜ ਕੈਪੀਟਲ m ਅਤੇ ਲੰਬਾਈ 1 ਦੀ ਇੱਕ ਸਖ਼ਤ ਡੰਡੇ ਇੱਕ ਰਗੜ-ਰਹਿਤ ਧਰੁਵੀ ਬਾਰੇ ਇੱਕ ਲੰਬਕਾਰੀ ਸਮਤਲ ਵਿੱਚ ਘੁੰਮਦੀ ਹੈ, ਇਹ ਕੇਂਦਰ ਦੁਆਰਾ ਮੂਲ ਰਗੜ ਰਹਿਤ ਧਰੁਵੀ ਹੈ ਇੱਕ ਲੰਬਕਾਰੀ ਸਮਤਲ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਲੰਬਕਾਰੀ ਸਮਤਲ ਵਿੱਚ ਮਾਸਮਨ ਦੀ ਡੰਡੇ ਅਤੇ ਲੰਮੀ ਘੁੰਮਦੀ ਹੈ, ਠੀਕ ਹੈ ਹੁਣ ਇਹ ਉਹ ਹੈ,

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਬਾਰੰਬਾਰਤਾ ਦਿੱਤੀ ਗਈ ਹੈ, ਆਓ ਅਸੀਂ ਇਹ ਕਹਿ ਦੇਈਏ ਕਿ ਇੱਕ ਵਾਰ ਓਮੇਗਾ ਨੂੰ $m1$ ਅਤੇ $m2$ ਦੇ ਰੇਖਿਕ ਵੇਗ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਜਾ ਸਕਦੀ ਹੈ। ਕਿਹੜੀਆਂ ਵੱਖ-ਵੱਖ ਮਾਤਰਾਵਾਂ ਹਨ ਜਿਨ੍ਹਾਂ ਦੀ ਪਹਿਲਾਂ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਜਾ ਸਕਦੀ ਹੈ ਸਿਸਟਮ ਦੀ ਜੜਤਾ ਦਾ ਪਲ ਮੇਰੇ ਸਿਸਟਮ ਵਿੱਚ ਸਿਸਟਮ ਦਾ ਪਹਿਲਾ mi ਸਿਸਟਮ ਦਾ i ਕੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੇਰਾ ਸਿਸਟਮ ਕੇਂਦਰ ਬਾਰੇ ਡੰਡੇ ਦੀ ਜੜਤਾ ਦੇ ਪਲ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ। $m1$ ਵਰਗਾਕਾਰ 12 ਗੁਣਾ ਵਿਸਥਾਰ $m1$ ਉਹ ਪੁੰਜ ਵਿੱਚੋਂ ਇੱਕ ਹੈ ਜੋ ਦੋਨਾਂ ਕੇਂਦਰਾਂ ਵਿੱਚ 1 ਗੁਣਾ 2 ਪੂਰਾ ਵਰਗ ਜੋੜ m 2 ਵਿੱਚ 1 ਗੁਣਾ 2 ਪੂਰਾ ਵਰਗ ਇਹ ਇਸ ਮੁੱਲ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ 1 ਦਾ ਵਰਗ 4 ਗੁਣਾ m ਵਰਗ 3 ਹੋਵੇਗਾ। ਤਿੰਨ ਪਲੱਸ ਲਿਟਲ ਐਮ ਇਕ ਪਲੱਸ ਲਿਟਲ ਐਮ ਟੂ ਵਿਚ mm ਦੇ

ਇਸ ਲਈ ਨੰਬਰ ਸੱਠ ਮਿੰਟ ਬਰਬਾਦ ਕਰਨ ਲਈ ਸੰਪਾਦਨ ਸਮੇਂ ਦੀ ਲੋੜ ਹੁੰਦੀ ਹੈ ਹੁਣ ਸਿਸਟਮ ਓਮੇਗਾ ਦੇ ਇੱਕ ਸਥਿਰ ਕੋਣੀ ਵੇਗ ਨਾਲ ਘੁੰਮ ਸਕਦਾ ਹੈ ਜੋ ਕਿ ਇੱਕ ਡੇਟਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇੱਕ ਵਾਰ ਓਮੇਗਾ ਜਾਣਿਆ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਓਮੇਗਾ ਕੋਣ ਨਾਲ ਸਬੰਧਤ ਹੋ ਸਕਦਾ ਹੈ ਮੋਮੈਂਟਮ

ਇਸ ਲਈ ਸਿਸਟਮ ਦਾ ਕੋਣੀ ਮੋਮੈਂਟਮ ਇੱਕ ਵਾਰ ਓਮੇਗਾ ਜਾਣਿਆ ਜਾਂਦਾ ਹੈ 1 ਦੀ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਜਾ ਸਕਦੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸਾਡੇ ਕੋਲ ਜੇ ਹੈ 1 ਬਰਾਬਰ ਹੈ i ਓਮੇਗਾ ਸੱਜੇ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਜੋ ਅਸੀਂ ਪਹਿਲਾਂ ਹੀ ਗਿਣਿਆ ਹੈ $i1$ ਵਰਗ ਨੂੰ ਚਾਰ ਗੁਣਾ m ਗੁਣਾ ਤਿੰਨ ਅਤੇ ਛੇਟਾ m ਇੱਕ ਜੋੜ ਛੇਟਾ m 2 ਉਸ ਸਮੇਂ ਓਮੇਗਾ ਹੁਣ ਸਿਸਟਮ ਉੱਤੇ ਇੱਕ ਟਾਰਕ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਕਿਉਂਕਿ ਇੱਥੇ ਇੱਕ $m1g$ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਉੱਥੇ ਇੱਕ ਹੋਰ $m2g$ ਬਲ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸਿਸਟਮ ਉੱਤੇ ਟਾਰਕ ਤਿੰਨ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਸਿਸਟਮ ਉੱਤੇ ਪਹਿਲਾਂ ਟਾਊ 1 ਇਸ ਕੋਣ ਵਿੱਚ m 1 g ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੁੰਦਾ ਹੈ। ਮੰਨ ਲਓ ਕਿ ਮੈਂ ਇਸਨੂੰ ਥੀਟਾ ਆਖਦਾ ਹਾਂ ਇਸਲਈ ਇਹ 1 ਬਾਇ $2 \cos$ ਥੀਟਾ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ m 1 g ਵਿੱਚ 1 ਬਾਇ $2 \cos$ ਥੀਟਾ ਤਾਂ ਜੇਕਰ i 1 ਬਾਇ $2 \cos$ ਇਹ ਦੂਰੀ ਇਸੇ ਤਰ੍ਹਾਂ ਇਹ ਦੂਰੀ ਤਾਂ ਇਸ ਬਾਰੇ ਕੀ ਇਹ ਕਾਰਜ ਤੋਂ ਬਾਹਰ ਹੈ ਟਾਰਕ ਨਹੀਂ ਇਸ ਨੂੰ ਦਿਸ਼ਾ ਮਿਲੀ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਇਸ ਤੋਂ ਬਾਹਰ ਹੈ ਜਗਜ਼ ਦੇ ਬਾਹਰ ਕਾਰਜ ਦਾ ਕੀ ਮਤਲਬ ਹੈ ਕਿ ਜਗਜ਼ ਤੋਂ ਬਾਹਰ ਹੈ ਤਾਊ 2 ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਸੇ ਤਰ੍ਹਾਂ $m2g$ ਗੁਣਾ 2 ਕੋਸ ਥੀਟਾ ਪਰ ਇਹ ਜਗਜ਼ ਵਿੱਚ ਹੈ ਇਸਲਈ ਕੁੱਲ ਟਾਰਕ m 1 ਘਟਾਓ m 2 ਵਿੱਚ ਡੇਲ ਦੇ ਅੱਧ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ $\cos \theta$ ਇਸਲਈ ਇਹ ਪਲੇਨ ਤੋਂ ਬਾਹਰ ਕੰਮ ਕਰੇਗਾ ਜੇਕਰ $m1$ $m2$ ਤੋਂ ਵੱਡਾ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਹੈ ਜੇਕਰ $m1$ ਪਲੇਨ ਵਿੱਚ $m2$ ਤੋਂ ਵੱਡਾ ਹੈ ਜੇਕਰ $m2$ m ਤੋਂ ਘੱਟ ਹੈ ਕਿਉਂਕਿ i ਅਲਫਾ 1 ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਅਸੀਂ ਅਲਫਾ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦੇ ਹਾਂ ਅਰਥਾਤ ਐਂਗੁਲਰ ਐਕਸਲਰੇਸ਼ਨ ਸੋ ਅਲਫਾ i ਦੁਆਰਾ τ ਕੁੱਲ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਤੁਹਾਨੂੰ 2 ਗੁਣਾ m 1 ਘਟਾਓ m 2 ਵਿੱਚ $g \cos \theta$ ਭਾਗ m ਦੁਆਰਾ 3 ਪਲੱਸ m 1 ਪਲੱਸ m 2 ਵਿੱਚ ਮਿਲੇਗਾ।