

(10) (11)

$$T = mg \cos \psi \approx mg(1 + \frac{1}{2}(\psi^2))$$

$$-T \sin \psi \approx -T \psi \approx -mg \psi$$

$$\Rightarrow m l \ddot{\psi}_a = -mg \psi_a + \kappa l (\psi_b - \psi_a)$$

$$2m l \ddot{\psi}_b = -2mg \psi_b - \kappa l (\psi_b - \psi_a)$$

$$\sin \psi = \frac{x}{L} \Rightarrow \psi \approx \frac{x}{L}$$

כיוון  $\psi$  'ים  $\vec{x}$  from the origin,  $x \approx L \psi$  (12)

$$m \ddot{x}_1 = -mg \sin \psi_a - \kappa(x_1 - x_2)$$

$$2m \ddot{x}_2 = -2mg \sin \psi_b + \kappa(x_1 - x_2)$$

$$\ddot{x}_1 = -\frac{g}{L} x_1 - \frac{\kappa}{m} (x_1 - x_2) = -\left(\frac{g}{L} + \frac{\kappa}{m}\right) x_1 + \frac{\kappa}{m} x_2$$

$$\ddot{x}_2 = -\frac{g}{L} x_2 + \frac{\kappa}{2m} (x_1 - x_2) = \frac{\kappa}{2m} x_1 - \left(\frac{g}{L} + \frac{\kappa}{2m}\right) x_2$$

$$\ddot{\vec{x}} = \hat{A} \vec{x}; \quad |\hat{A} - \hat{I} \omega^2| = 0$$

$$\begin{vmatrix} \frac{g}{L} + \frac{\kappa}{m} - \omega^2 & -\frac{\kappa}{m} \\ -\frac{\kappa}{2m} & \frac{g}{L} + \frac{\kappa}{2m} - \omega^2 \end{vmatrix} = 0 \quad \left(\frac{g}{L} + \frac{\kappa}{m} - \omega^2\right) \left(\frac{g}{L} + \frac{\kappa}{2m} - \omega^2\right) - \frac{\kappa^2}{2m^2} = 0$$

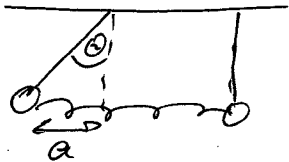
$$\omega_2^2 = \frac{g}{L} + \frac{3\kappa}{2m}; \quad \omega_1^2 = \frac{g}{L}$$

$$\omega_1^2 = \frac{g}{l} : \begin{pmatrix} \frac{k}{m} & -\frac{k}{m} \\ -\frac{k}{2m} & \frac{k}{2m} \end{pmatrix} \vec{V}_1 = 0 \quad \vec{V}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\omega_2^2 = \frac{g}{l} + \frac{3}{2} \frac{k}{m} : \begin{pmatrix} -\frac{k}{2m} & -\frac{k}{m} \\ -\frac{k}{2m} & -\frac{k}{m} \end{pmatrix} \vec{V}_2 = 0 \quad \vec{V}_2 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow x_1 = A_1 \cos(\omega_1 t + \varphi_1) + A_2 \cos(\omega_2 t + \varphi_2)$$

$$x_2 = A_1 \cos(\omega_1 t + \varphi_1) - \frac{1}{2} A_2 \cos(\omega_2 t + \varphi_2)$$



(f)

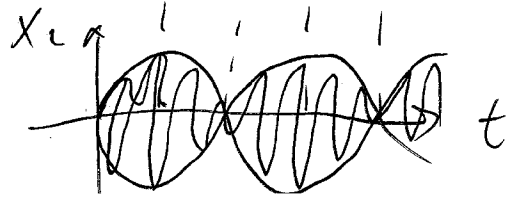
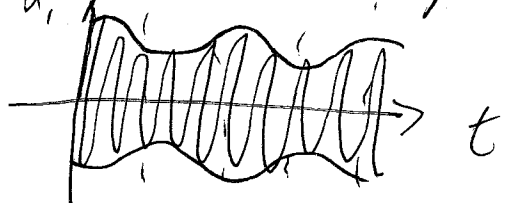
$$\begin{aligned} x_1(0) = a &\Rightarrow a = A_1 \cos \varphi_1 + A_2 \cos \varphi_2 \\ x_2(0) = 0 &\Rightarrow 0 = A_1 \cos \varphi_1 - \frac{1}{2} A_2 \cos \varphi_2 \\ \dot{x}_1(0) = 0 &\Rightarrow 0 = -A_1 \omega_1 \sin \varphi_1 - A_2 \omega_2 \sin \varphi_2 \\ \dot{x}_2(0) = 0 &\Rightarrow 0 = -A_1 \omega_1 \sin \varphi_1 + \frac{1}{2} A_2 \omega_2 \sin \varphi_2 \end{aligned} \quad \Rightarrow \begin{cases} \varphi_1 = 0, \varphi_2 = 0 \\ A_1 = \frac{1}{3} a, A_2 = \frac{2}{3} a \end{cases}$$

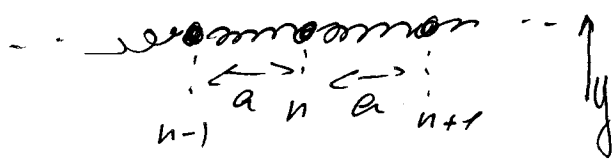
$$x_1 = \frac{1}{3} a \cos(\omega_1 t) + \frac{2}{3} a \cos(\omega_2 t) = \frac{1}{3} a \cos(\omega_2 t) + \frac{2}{3} a \cos\left(\frac{\omega_1 - \omega_2}{2} t\right) \cdot \cos\left(\frac{\omega_1 + \omega_2}{2} t\right)$$

$$x_2 = \frac{1}{3} a \cos(\omega_1 t) - \frac{1}{3} a \cos(\omega_2 t) = -\frac{2}{3} a \sin\left(\frac{\omega_1 - \omega_2}{2} t\right) \sin\left(\frac{\omega_1 + \omega_2}{2} t\right)$$

אם  $\frac{g}{l} \gg \frac{k}{m}$  אז  $\omega_1 \approx \omega_2$  והתנודה היא בעלת תדירות אחת.

אם  $\frac{g}{l} \approx \frac{k}{m}$  אז  $\omega_1 \approx \omega_2$  והתנודה היא בעלת תדירות אחת.





(2)

$m \ddot{y}_n = -K(y_n - y_{n-1}) + K(y_{n+1} - y_n) = K(y_{n+1} - 2y_n + y_{n-1})$  : כוחות על 'שני קיט' (כ)

$$\ddot{y}_n = \frac{K}{m} (y_{n+1} - 2y_n + y_{n-1})$$

$y(na) = y(x)$  .  $a \rightarrow \Delta x$  גודל סלע (ב)

$y((n+1)a) = y(x+a)$

$y_{n+1} = y(x+a) = y(x) + a \frac{\partial y}{\partial x} + \frac{1}{2} a^2 \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}$

$y_{n-1} = y(x-a) = y(x) - a \frac{\partial y}{\partial x} + \frac{1}{2} a^2 \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}$

⤴  
לחצונו כ'ס'ג  
לחצו

$m \ddot{y}(x,t) = K a^2 \frac{\partial^2 y(x,t)}{\partial x^2}$

$\ddot{y} = \frac{K a^2}{m} \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}$

$f(x-vt)$  גודל סלע כ'ס'ג (ג)

$\frac{\partial^2 f}{\partial t^2} = \frac{\partial}{\partial t} \left( \frac{\partial f}{\partial t} \right) = \frac{\partial}{\partial t} \left[ \frac{\partial f}{\partial (x-vt)} \cdot \frac{\partial (x-vt)}{\partial t} \right] = \frac{\partial}{\partial t} \left( -v \frac{\partial f}{\partial x} \right)$

\*  $x-vt = x$

$\frac{dx}{dx} = 1 \Rightarrow d(x-vt) = dx$

$= v^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}$

התנאי הראשון הוא שיש קשר בין  $\omega$  ל  $k$  (II)

(III) - תנאי השני:  $y(x,t) = A \cos(kx + \varphi) \cos(\omega t + \psi)$

התנאי השני:  $\ddot{y} = -\omega^2 y$   
 $y'' = -k^2 y$

$-\omega^2 y = \frac{\kappa a^2}{m} (-\kappa^2 y)$

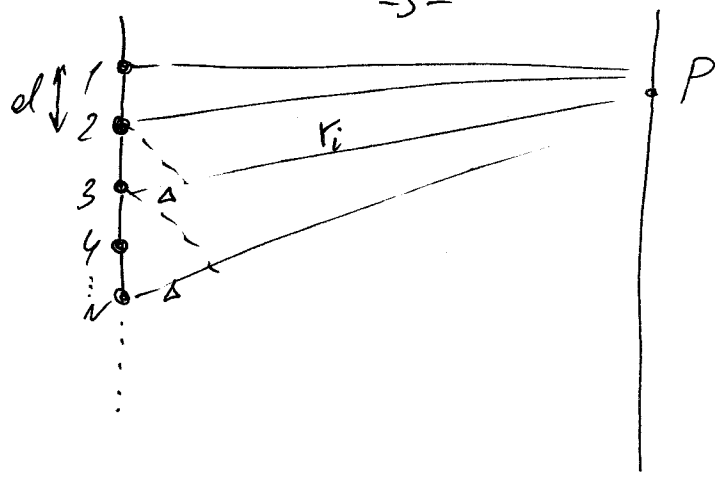
$\kappa a = T$  - מתח / אורך

$\frac{m}{a} = \rho$  - מסת חיתוך

$\omega = \sqrt{\frac{T}{\rho}} \kappa$

זהו כיוון התנאי הראשון

$\omega = \sqrt{\frac{T}{\rho}} \kappa$  קו



(3)

$$r_{i+1} - r_i = \Delta = d \sin \theta$$

נראה שגורם זה נקרא  $\Delta$

(4)

$$E_i = E_0 e^{i\omega t} e^{ikr_i}$$

$$E = \sum_{i=1}^N E_i ; \quad r_i = r_1 + (i-1)\Delta$$

\* כאן נוסח המסלול הממוצע שניכנס

$$E = E_0 e^{i\omega t} e^{ikr} \left( \frac{1 - e^{ikN\Delta}}{1 - e^{ik\Delta}} \right)$$

$$I \propto |E|^2$$

$$I \propto I_0 \frac{\sin^2 \left( \frac{k\Delta N}{2} \right)}{\sin^2 \left( \frac{k\Delta}{2} \right)}$$

$$I \propto I_0 \frac{\sin^2 (4k\Delta \sin \theta)}{\sin^2 \left( \frac{k\Delta \sin \theta}{2} \right)} \quad \Delta = N = 8$$

$$\sin^2 (4k\Delta \sin \theta) = 0$$

כלומר  $\sin \theta = 0$

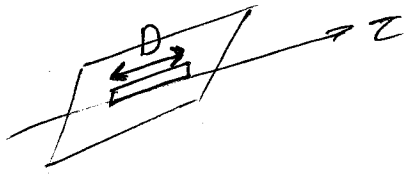
$$4k\Delta \sin \theta = \pi$$

$$d \sin \theta = \frac{\pi}{4 \frac{2\pi}{\lambda}} = \frac{\lambda}{8}$$

$$\theta \approx \frac{\lambda}{8d}$$

\* עבור  $\theta = 0$  יש מקסימום ראשון  
 עבור  $\theta = \frac{\lambda}{8d}$  יש מינימום ראשון  
 עבור  $\theta = \frac{2\lambda}{8d}$  יש מקסימום שני  
 עבור  $\theta = \frac{3\lambda}{8d}$  יש מינימום שני  
 עבור  $\theta = \frac{4\lambda}{8d}$  יש מקסימום שלישי  
 עבור  $\theta = \frac{5\lambda}{8d}$  יש מינימום שלישי  
 עבור  $\theta = \frac{6\lambda}{8d}$  יש מקסימום רביעי  
 עבור  $\theta = \frac{7\lambda}{8d}$  יש מינימום רביעי  
 עבור  $\theta = \frac{8\lambda}{8d}$  יש מקסימום חמישי

(2)  $\theta = \frac{\lambda}{8d}$  ,  $\frac{2\lambda}{8d}$  ,  $\frac{4\lambda}{8d}$  ,  $\frac{6\lambda}{8d}$  ,  $\frac{8\lambda}{8d}$  הם הזוויות של המקסימום

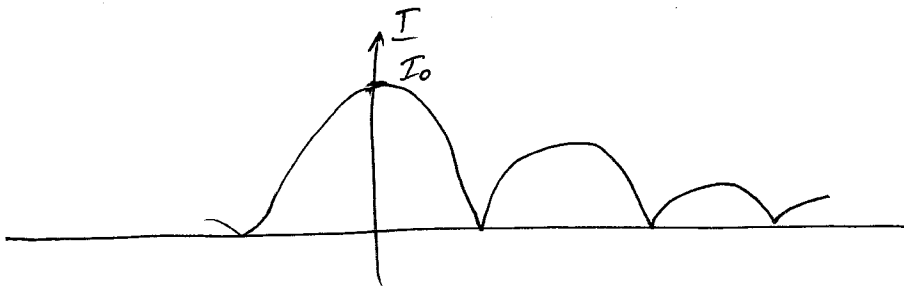


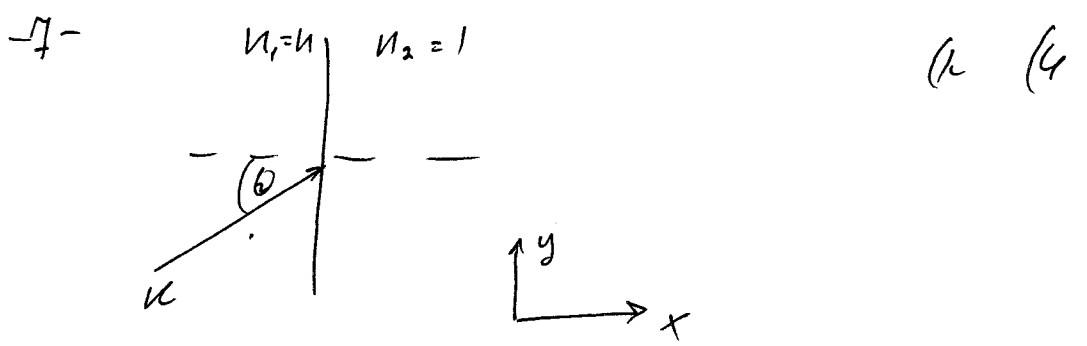
(c)

$$F(k_z) = \int_{-\frac{D}{2}}^{\frac{D}{2}} f(x) e^{ik_z z} dz = \int_{-\frac{D}{2}}^{\frac{D}{2}} \cos(k_z z) dz =$$

$$= \frac{\sin k_z z}{k_z} \Big|_{-\frac{D}{2}}^{\frac{D}{2}} = \frac{\sin(\frac{1}{2} k D \sin \theta)}{\frac{1}{2} k \sin \theta}$$

$$I(\theta) = I_0 \frac{\sin^2(\frac{1}{2} k D \sin \theta)}{(\frac{1}{2} k D \sin \theta)^2}$$





$$\omega = \frac{ck_1}{n_1} = \frac{ck_2}{n_2}$$

$$k^2 = k_x^2 + k_y^2$$

$$k_y = k \sin \theta$$

$$\omega^2 - k_x^2 = \frac{\omega^2}{c^2} - k_y^2 = \frac{\omega^2}{c^2} (1 - n^2 \sin^2 \theta)$$

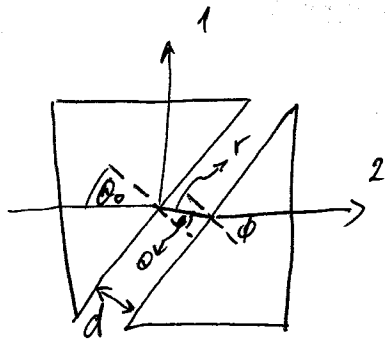
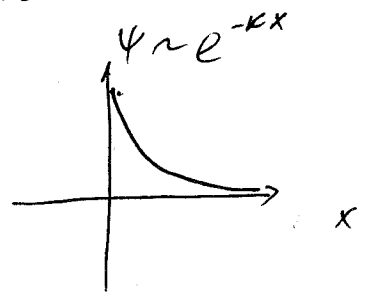
ישויות נכונות  
 $k_y^{(1)} = k_y^{(2)}$  \*

(2)  $\theta > \theta_c$  - קרינה נכנסת לאי-התאמה מסתעפת.

$$k_x = i\beta = \frac{i}{\delta}$$

סומק ג'יב

$$\frac{1}{\delta} = \frac{\omega}{c} \sqrt{n^2 \sin^2 \theta - 1}$$



(2)  
 נכנסת:  $\int_{0.5}^{\infty}$  וקו  $\delta$   
 $\theta_0 = 45^\circ, n_1 = n, n_2 = 1$   
 $n_1 \sin \theta_0 = n_2 \sin \theta \Rightarrow \sin \theta = n \sin \theta_0$   
 $\sin \theta = n \sin \phi \Rightarrow n \sin \theta_0 = n \sin \phi$   
 $\phi = \arcsin(\sin \theta_0) = \theta_0$

$e^{-kx}$  \*  $\int_{0.5}^{\infty}$  קו  $\psi$  וקו  $\delta$

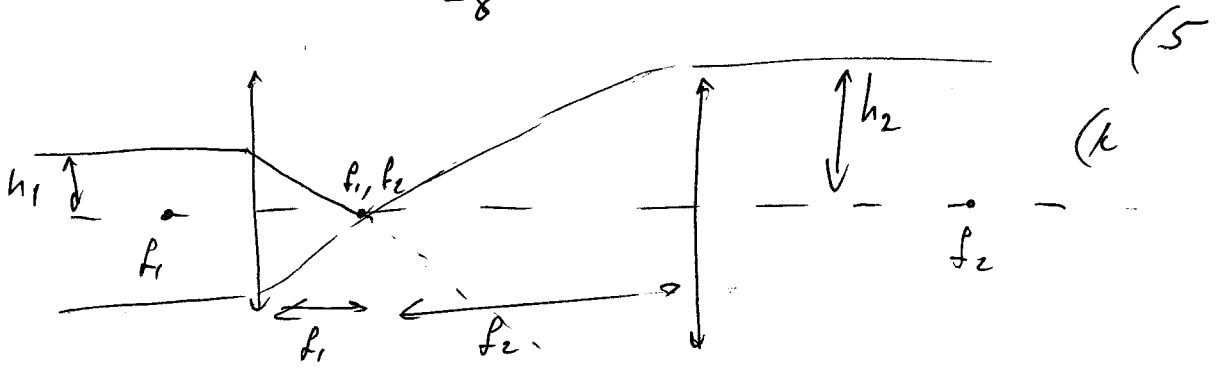
$$I \sim |\psi|^2 \Rightarrow I \sim e^{-2kx}$$

$$-2kx = \ln 0.5$$

$$\Leftrightarrow I = 50\% \text{ (at } x)$$

$$d = x \cos \theta$$

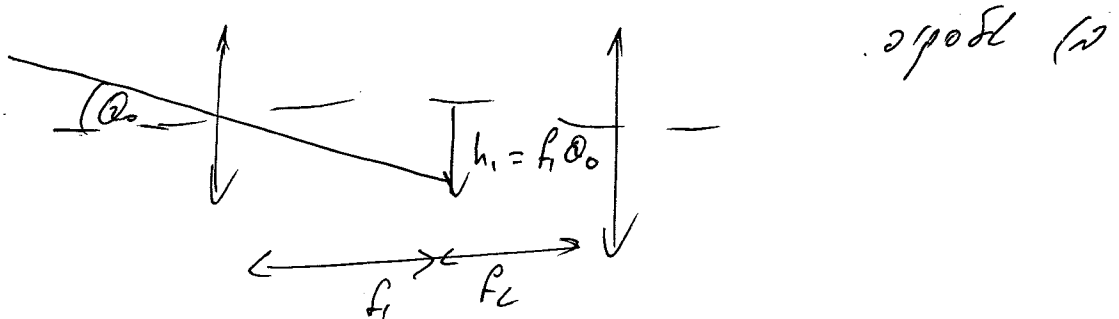
$$! \quad x = \frac{\ln 0.5}{-2k}$$



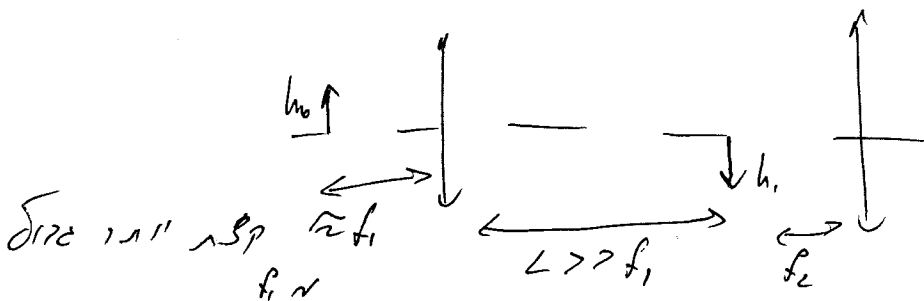
$$\frac{h_1}{f_1} = \frac{h_2}{f_2} \Rightarrow \frac{h_2}{h_1} = \frac{f_2}{f_1} = \frac{50\text{cm}}{10\text{cm}} = 5$$

הגדלת המראה הוא 5R וסדר גודל של  $\pi R^2$  הוא  $25\pi R^2$  כמעט אותו המראה הוא  $\pi R^2$ .  
 150' מ' הוא המרחק של 25 סדר גודל (המרחק הוא 1500')  
 25 סדר גודל (הוא 25 סדר גודל).

$$\Rightarrow E = \frac{E_0}{5} \cos(\omega t - kz)$$



$$M_\theta = \frac{h_1/f_2}{\theta_0} = \frac{f_1 \theta_0}{f_2 \theta_0} = \frac{f_1}{f_2}$$



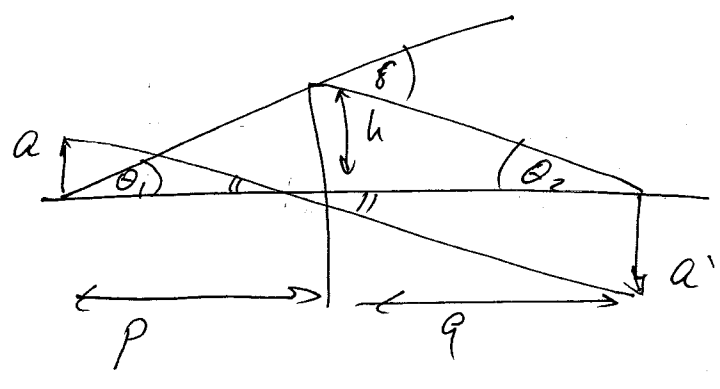
$$M_\theta = \frac{h_1/f_2}{\theta_{max}} = \frac{(L/f_1)(\frac{h_0}{f_2})}{h_0/25} = \frac{25L}{f_1 f_2}$$

הקבוצה  
 -מרחק המראה של 25 סדר גודל  
 מ' הוא המרחק של 25 סדר גודל  
 25 סדר גודל (הוא 25 סדר גודל)



(ג) נלקח ממרכיב בקצה הרחוק של המזרז ומכאן עם כל נייר גילוי  
 מיקרומטר מודפס מוקדמים של המרכז המרכזי של המיקרו. מיקרוסקופ  
 יבנה מיקרוסקופ מוקדמים של המיקרוסקופ המיקרוסקופ מיקרוסקופ  
 עמיתים אלו.

(2)



$$\theta_1 - \delta = -\theta_2$$

$$\theta_1 = \frac{h}{p}; \quad \theta_2 = \frac{h}{q}$$

$$\delta = \frac{h}{f}$$

$$\downarrow$$

$$\frac{1}{p} - \frac{1}{q} = \frac{1}{f}$$