

Physique : DM11

Q1) En appliquant le PFD: $m\vec{a} = \vec{F}_{exc} + \vec{P} + \underbrace{\vec{F}_d + \vec{F}_N}_{\vec{F}_{TOT}} + \vec{F}_k$

de mouvement se fait suivant (Ox) d'où $m\ddot{y} = 0 \Leftrightarrow \vec{E} + \vec{F}_N = 0$

$$\Rightarrow \underline{m\vec{a} = \vec{F}_{exc} + \vec{P} + \vec{F}_k}$$

Q2) On est dans le cas sans amortissement et sans excitation d'où $\vec{F}_k = -k(x-x_0)\vec{u}_x$
avec $x_0 = 0$ d'après l'énoncé: $\Rightarrow m\ddot{x} = -kx$

$$\Rightarrow \underline{m\ddot{x} + kx = 0}$$

Q3) On reconnaît une E.D d'un oscillateur harmonique

$$\Rightarrow x = A_0 \sin(\omega_0 t) + B_0 \cos(\omega_0 t) \text{ où } \underline{\omega_0 = \sqrt{k/m}}$$

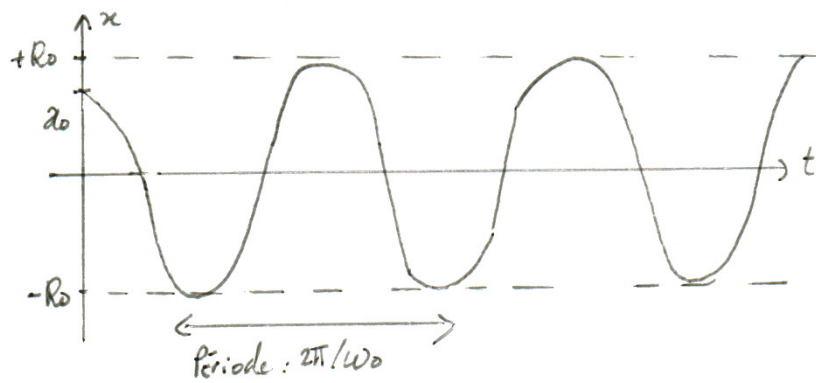
$$\text{or } \begin{cases} x(0) = x_0 = B \\ \dot{x}(0) = \dot{x}_0 = A_0 \omega_0 \end{cases} \Rightarrow \underline{x(t) = x_0 \cos(\omega_0 t) + \frac{\dot{x}_0}{\omega_0} \sin(\omega_0 t)}$$

Q4) On pose $x(t) = R_0 \cos(\omega_0 t - \phi_0)$

$$= R_0 [\cos(\omega_0 t) \cos(\phi_0) + \sin(\omega_0 t) \sin(\phi_0)]$$

$$\text{Par analogie: } \begin{cases} R_0 \cos \phi_0 = x_0 \\ R_0 \sin \phi_0 = \dot{x}_0 / \omega_0 \end{cases} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} R_0^2 = x_0^2 + \left(\frac{\dot{x}_0}{\omega_0}\right)^2 \\ \tan \phi_0 = \frac{\dot{x}_0}{x_0 \omega_0} \end{array} \right.$$

Q5)



Q6)

Calculons $E(t)$:Par définition: $E = K + U$

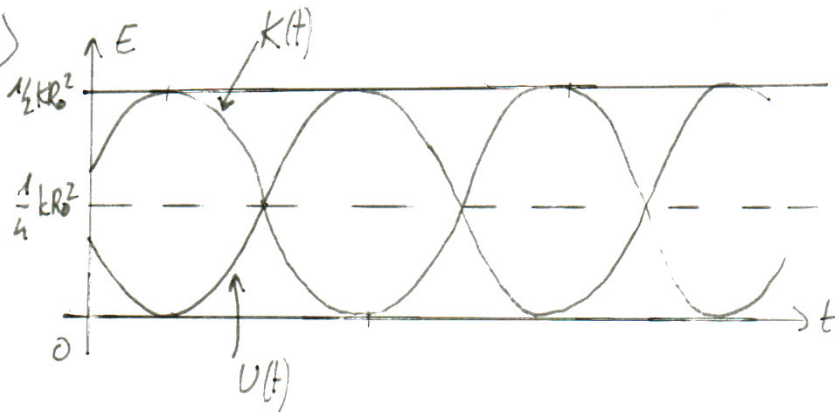
$$= \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} k x^2$$

$$= \frac{1}{2} k R_0^2 \omega^2 (\omega t - \phi_0)^2 + \frac{1}{2} m \underbrace{\omega^2}_{k} \sin^2(\omega t - \phi_0) \cdot R_0^2$$

$$= \frac{1}{2} k R_0^2$$

On remarque que l'énergie est conservée car il n'y a pas de forces non conservatives.

Q7)

Q8) On rajoute la force de frottement: $m\ddot{x} = -kx - \gamma\dot{x}$

$$\Leftrightarrow \ddot{x} + \frac{\gamma}{m} \dot{x} + \frac{k}{m} x = 0$$

$$\Leftrightarrow \ddot{x} + 2\gamma\omega_0 \dot{x} + \omega_0^2 x = 0 \quad \text{soit} \quad \begin{cases} \omega_0^2 = k/m \\ 2\gamma\omega_0 = \gamma/m \end{cases}$$

$$\Rightarrow \gamma = \frac{\gamma}{2m\omega_0} \Rightarrow \gamma = \frac{\gamma}{2\sqrt{k/m}}$$

Q9) Soit la solution:

$$x(t) = e^{-\zeta\omega_0 t} [A_d \cos(\omega_d t) + B_d \sin(\omega_d t)]$$

$$\text{avec } \begin{cases} x(0) = x_0 = A_d \\ \dot{x}(0) = \dot{x}_0 = [\omega_d B_d - \zeta\omega_0 A_d] \end{cases}$$

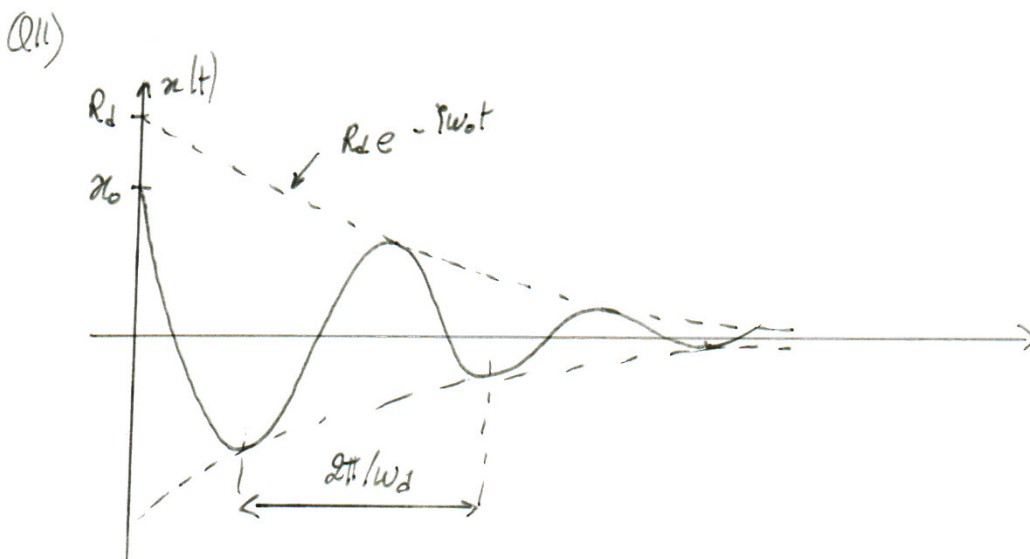
$$\text{D'où: } B_d = \frac{\dot{x}_0 + \zeta\omega_0 A_d}{\omega_d} = \frac{\dot{x}_0}{\omega_d} + \zeta \frac{x_0 \omega_0}{\omega_d}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} A_d = x_0 \\ B_d = \frac{\dot{x}_0 + \zeta x_0 \omega_0}{\omega_d} \end{cases}$$

Q10) Soit $x(t) = R_d e^{-\zeta\omega_0 t} \cos(\omega_d t - \phi_d)$

$$= R_d e^{-\zeta\omega_0 t} [\cos(\omega_d t) \cos \phi_d + \sin(\omega_d t) \sin \phi_d]$$

$$\text{Par analogie: } \begin{cases} A_d = R_d \cos \phi_d \\ B_d = R_d \sin \phi_d \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} R_d^2 = A_d^2 + B_d^2 \\ \tan \phi_d = \frac{B_d}{A_d} \end{cases}$$



Q12) Calculons $E(t)$

$$\begin{aligned}
 \text{Soit } E(t) &= K + U \\
 &= \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} k x^2 \\
 &= \frac{1}{2} m \left[R_d^2 e^{-2\gamma \omega_0 t} \left(-\gamma \omega_0 \cos(\omega_d t - \phi_d) - \omega_d \sin(\omega_d t - \phi_d) \right) \right]^2 \\
 &\quad + \frac{1}{2} k R_d^2 e^{-2\gamma \omega_0 t} \cos^2(\omega_d t - \phi_d) \\
 &= \frac{1}{2} m R_d^2 e^{-2\gamma \omega_0 t} \left[\left(\gamma^2 \omega_0^2 + \omega_d^2 \right) \cos^2(\omega_d t - \phi_d) + \omega_d^2 \sin^2(\omega_d t - \phi_d) \right. \\
 &\quad \left. + 2\gamma \omega_0 \omega_d \sin(\omega_d t - \phi_d) \cos(\omega_d t - \phi_d) \right] \\
 &= \frac{1}{2} m R_d^2 e^{-2\gamma \omega_0 t} \left[\omega_0^2 + \gamma^2 \omega_0^2 \left(\cos^2(\omega_d t - \phi_d) - \sin^2(\omega_d t - \phi_d) \right) \right. \\
 &\quad \left. + 2\gamma \omega_0^2 \sqrt{1 - \gamma^2} \cdot \frac{1}{2} \sin(2\omega_d t - 2\phi_d) \right] \\
 \Rightarrow E(t) &= \frac{1}{2} k R_d^2 e^{-2\gamma \omega_0 t} \left[1 + \gamma^2 \cos(2\omega_d t - 2\phi_d) + \gamma \sqrt{1 - \gamma^2} \sin(2\omega_d t - 2\phi_d) \right]
 \end{aligned}$$

• Si $\gamma = 0$: $E(t) = \frac{1}{2} k R_d^2$ on retrouve le cas sans frottement.

• Si $\gamma = 1$: $E(t) = \frac{1}{2} R_d^2 e^{-2\omega_0 t} \left[1 + \cos(\underbrace{2\omega_d - 2\phi_d}_{=0}) \right]$
 $= \frac{1}{2} R_d^2 e^{-2\omega_0 t}$, l'énergie décroît de façon exponentielle.

Q13) D'après le théorème de l' E_m : $\frac{dE_m}{dt} = P_{\text{nc}}$.

$$\Leftrightarrow \frac{dE_m}{dt} = -\gamma \vec{v} \cdot \vec{v}$$

$$\Leftrightarrow \frac{dE_m}{dt} = -\gamma v^2 < 0 \Rightarrow \text{l'énergie décroît car les}$$

forces de frottement s'opposent au mouvement

Q14) Calculons $\ln\left(\frac{x_1}{x_2}\right)$:

$$\text{Or } \begin{cases} x_1 = R e^{-\gamma \omega_0 t_1} \cos(\omega_0 t_1 - \phi_d) \\ x_2 = R e^{-\gamma \omega_0 t_2} \cos(\omega_0 t_2 - \phi_d) \end{cases}$$

$$\text{D'où } \ln\left(\frac{x_1}{x_2}\right) = \ln\left[e^{-\gamma \omega_0 (t_1 - t_2)}\right] \text{ où } t_2 = t_1 + \tau_d.$$

$$\Rightarrow \ln\left(\frac{x_1}{x_2}\right) = -\gamma \omega_0 \tau_d. \text{ avec } \tau_d = \frac{2\pi}{\omega_d} = \frac{2\pi}{\omega_0 \sqrt{1-\gamma^2}}$$

$$\Rightarrow \ln\left(\frac{x_1}{x_2}\right) = \frac{2\gamma}{\sqrt{1-\gamma^2}}$$

$$\text{Si } \gamma \ll 1 \Rightarrow \ln\left(\frac{x_1}{x_2}\right) \approx 2\pi\gamma$$

Q15) • D'après la figure proposée : $\begin{cases} x_2 = 0,010661 \text{ m} \\ x_1 = 0,014602 \text{ m} \end{cases} \Rightarrow \underline{\underline{\gamma \approx 0,0501}}$

$$\text{or } \gamma \ll 1 \Rightarrow \omega_d \approx \omega_0 = \frac{2\pi}{t_2 - t_1} = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\text{D'où } k = \frac{4\pi^2}{(t_2 - t_1)^2} \cdot m = \underline{\underline{2,71 \cdot 10^5 \text{ kg} \cdot \text{s}^{-2}}}$$

• Pour finir : $\gamma = 2\gamma \sqrt{km}$ d'après (Q8)

$$\Rightarrow \underline{\underline{\gamma = 1,173 \cdot 10^4 \text{ kg} \cdot \text{s}^{-1}}}$$

• Lorsque γ augmente, la décroissance sera plus rapide.

Q16) On rajoute l'excitation

Cette fois on peut écrire sur Ox : $m\ddot{x} = -kx - \gamma\dot{x} + F_0 \cos(\omega t)$

$$\Rightarrow \ddot{x} + 2\gamma\omega_0\dot{x} + \omega_0^2 x = \frac{F_0}{m} \cos \omega t$$

Q17) On utilise la notation complexe d'où :

$$-\omega^2 \underline{X} + 2\gamma\omega_0(j\omega) \underline{X} + \omega_0^2 \underline{X} = \frac{F_0}{m}$$

$$\Rightarrow \underline{X} = \frac{F_0/m}{(\omega_0^2 - \omega^2) + j \cdot 2\gamma\omega_0\omega}$$

$$\text{D'où : } \begin{cases} X = |\underline{X}| = \frac{F_0/m}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + 4\gamma^2\omega_0^2\omega^2}} \\ \tan \phi = -\frac{2\gamma\omega_0\omega}{\omega_0^2 - \omega^2} \quad (\text{erreur de signe dans l'énoncé}) \end{cases}$$

Q18) Calculons M :

$$M = \frac{X}{F_0/k} = \frac{k/m}{\sqrt{\dots}} = \frac{\omega_0^2/\omega_0^2}{\sqrt{\left(1 - \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2\right)^2 + 4\gamma^2\left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2}}$$

$$\Rightarrow M = \frac{1}{\underbrace{\sqrt{(1-r^2)^2 + 4\gamma^2 r^2}}_A}$$

Q19) Cherchons la valeur de r qui rend M maximal en dérivant la qte A

$$\frac{dA}{dr} = 0 \Leftrightarrow -2r(2) \cdot (1-r^2) + 8\gamma^2 r = 0 \Leftrightarrow (1-r^2) - 2\gamma^2 = 0$$

$$\Leftrightarrow \underline{r^2 = 1 - 2\gamma^2} \quad \Rightarrow \underline{\omega_r = \omega_0 \sqrt{1 - 2\gamma^2}}$$

Q.20) Notre plateforme a une période de résonance de t_s ainsi $T \geq 2t_0$. On est suffisamment loin pour ne pas avoir le développement d'oscillations de grandes amplitudes.