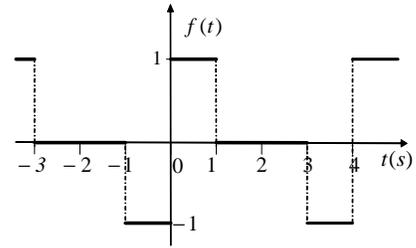


Exercice 1 Série de Fourier. 4 Points

Soit la fonction périodique $f(t)$ ci-contre.



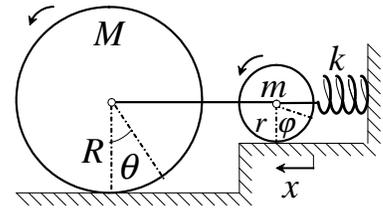
1. Quelle est la période T de cette fonction.
2. Cette fonction est-elle *paire* ou *impaire* ?
3. Trouver les coefficients de Fourier a_0 , a_n , et b_n de la fonction.

Rappel: La série de Fourier d'une fonction périodique $f(t)$ est:

$$f(t) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos\left(\frac{2\pi n}{T} t\right) + \sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin\left(\frac{2\pi n}{T} t\right).$$

Exercice 2 Système non amorti. 5 Points

Deux disques de rayons R et r et de masses M et m , sont reliés par une tige rigide de masse négligeable. Le petit disque est relié en son centre à un ressort de raideur k .



Les deux disques roulent *sans glissement* sur le sol.

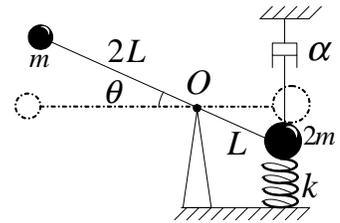
1. Trouver l'énergie cinétique T et l'énergie potentielle U du système en termes de la variable x .
2. Dédurre l'équation du mouvement et la pulsation propre ω_0 , soit avec l'équation de Lagrange, soit avec l'équation de conservation de l'énergie totale. (Utilisez la méthode que vous préférez !)

Rappel: Les moments d'inertie des disques sont: $I_1 = \frac{1}{2}mr^2$, $I_2 = \frac{1}{2}MR^2$.

Indication: Trouver une relation entre x , r , φ , R , θ .

Exercice 3 Système amorti. 8 Points

Une tige de masse négligeable et de longueur totale $3L$ porte à ses extrémités deux masses ponctuelles m et $2m$. La masse $2m$ est reliée à un ressort de raideur k et à un amortisseur de coefficient de frottement α . La tige peut tourner librement autour du point fixe O dans le plan vertical. À l'équilibre, la tige était verticale et le ressort *non déformé*.



1. Trouver l'énergie potentielle U , l'énergie cinétique T , ainsi que la fonction de dissipation \mathcal{D} pour $\theta \ll 1$.
2. Montrer que l'équation du mouvement s'écrit $\ddot{\theta} + \frac{\alpha}{6m}\dot{\theta} + \frac{k}{6m}\theta = 0$.
3. Sachant que $\alpha = 12 \text{ N}\cdot\text{s/m}$, $m = 1 \text{ kg}$, $k = 6 \text{ N/m}$: trouver la nature du mouvement.
4. Trouver le coefficient α pour lequel l'amplitude est divisée par 3 après 2 oscillations complètes.

Rapports: Pour $\theta \ll 1$: $\sin \theta \approx \theta$.

L'équation de Lagrange du système amorti est $\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\theta}}\right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \theta} = -\frac{\partial \mathcal{D}}{\partial \dot{\theta}}$.

Questions de cours. 3 Points

1. Lorsque le facteur de qualité est $Q > 0,5$: on dit que l'amortissement est *faible* ou *important* ?
2. Le facteur de qualité Q est relié à la pulsation propre ω_0 et l'amortissement λ par $\frac{\omega_0}{2\lambda}$ ou $\frac{2\lambda}{\omega_0}$?
3. À la pulsation de résonance de phase $\Omega = \omega_0$, la puissance moyenne $\langle \mathcal{P} \rangle$ fournie par l'excitation est *maximale* ou *minimale* ?

Exercice 1

1. La période de la fonction est $T=4s$. (1) 2. La fonction est impaire. (0,5)

2. $a_0 = 0$ (0,5) $a_n = 0$ (0,5) (Car la fonction est impaire.)

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin \frac{2\pi n t}{T} dt \quad (0,5) = \frac{2}{T} \int_{t_1}^{t_1+T} f(t) \sin \frac{2\pi n t}{T} dt \quad \{f \text{ impaire} \rightarrow \frac{4}{T} \int_0^{T/2} \text{ est correcte aussi} \}$$

$$= \frac{2}{4} \left[\int_{-1}^0 -1 \cdot \sin \frac{2\pi n t}{4} dt + \int_0^1 1 \cdot \sin \frac{2\pi n t}{4} dt + \int_1^3 0 \cdot \sin \frac{2\pi n t}{4} dt \right] \quad (0,5)$$

$$= \frac{2}{\pi n} (1 - \cos \frac{\pi n}{2}). \quad (0,5)$$

Donc, $f(t) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2}{\pi n} (1 - \cos \frac{\pi n}{2}) \sin \frac{\pi n t}{2}$. {Pour n impaire $\cos \frac{\pi n}{2} = 0$, pour n paire $\cos \frac{\pi 2k}{2} = \cos \pi k = (-1)^k$ }

Exercice 2

1. Puisque les deux disques roulent sans glissement on a $x = r\varphi = R\theta$. (0,5) (Donc, $\dot{x} = r\dot{\varphi} = R\dot{\theta}$.)

$$T = T_M(\text{translation}) + T_M(\text{rotation}) + T_m(\text{translation}) + T_m(\text{rotation})$$

$$= \frac{1}{2} M \dot{x}^2 \quad (0,5) + \frac{1}{4} M R^2 \dot{\theta}^2 \quad (0,5) + \frac{1}{2} m \dot{x}^2 \quad (0,5) + \frac{1}{4} m r^2 \dot{\varphi}^2 \quad (0,5) = \frac{3}{4} (M + m) \dot{x}^2.$$

$$U = U_m = \frac{1}{2} k x^2. \quad (0,5)$$

2. Avec l'équation de Lagrange. Le Lagrangien est $\mathcal{L} = T - U = \frac{3}{4} (M + m) \dot{x}^2 - \frac{1}{2} k x^2$.

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = 0 \quad (0,5) \implies \ddot{x} + \frac{2k}{3(M+m)} x = 0. \quad (1) \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{2k}{3(M+m)}} \quad (0,5)$$

Avec l'équation de conservation de l'énergie totale. $E = T + U = \frac{3}{4} (M + m) \dot{x}^2 + \frac{1}{2} k x^2$.

$$\frac{dE}{dt} = 0 \quad (0,5) \implies \ddot{x} + \frac{2k}{3(M+m)} x = 0. \quad (1) \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{2k}{3(M+m)}} \quad (0,5)$$

Exercice 3

1. $T = T_{2m} + T_m = \frac{1}{2} 2m (L\dot{\theta})^2 \quad (0,5) + \frac{1}{2} m (2L\dot{\theta})^2 \quad (0,5) = 3mL^2 \dot{\theta}^2$.

$$U = U_k + U_m + U_{2m} \approx \frac{1}{2} k (L \sin \theta)^2 \quad (0,5) + mg2L \sin \theta - 2mgL \sin \theta \quad (0,5) \approx \frac{1}{2} k L^2 \theta^2.$$

$$\mathcal{D} = \frac{1}{2} \alpha L^2 \dot{\theta}^2. \quad (0,5)$$

2. Le Lagrangien est: $\mathcal{L} = T - U = 3mL^2 \dot{\theta}^2 - \frac{1}{2} k L^2 \theta^2$.

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \theta} = -\frac{\partial \mathcal{D}}{\partial \theta} \implies 6mL^2 \ddot{\theta} + kL^2 \theta = -\alpha L^2 \dot{\theta} \quad (0,5) \implies \ddot{\theta} + \frac{\alpha}{6m} \dot{\theta} + \frac{k}{6m} \theta = 0.$$

3. L'équation est de la forme: $\ddot{\theta} + 2\lambda \dot{\theta} + \omega_0^2 \theta = 0$: avec $\lambda = \frac{\alpha}{12m}$, $\omega_0^2 = \frac{k}{6m}$. (0,5)

$$\text{A.N: } \lambda^2 - \omega_0^2 \quad (0,5) = 0. \quad (0,5) \text{ Le mouvement est donc en régime } \text{critique.} \quad (0,5)$$

4. La présence d'oscillations indique que le mouvement est devenu pseudo-périodique, d'amplitude $Ae^{-\lambda t}$:

$$Ae^{-\lambda(t+2T)} = \frac{1}{3} Ae^{-\lambda t}. \quad (0,5) \implies 2\lambda T = \ln 3 \quad (0,5) \implies \frac{4\pi\lambda}{\sqrt{\omega_0^2 - \lambda^2}} = \ln 3 \quad (0,5)$$

$$\implies \lambda = \frac{\omega_0 \ln 3}{\sqrt{(4\pi)^2 + (\ln 3)^2}} \quad (0,5) \text{ A.N: } \lambda \approx 0,09 \text{ s}^{-1}. \quad (0,5) \implies \alpha = 12m\lambda \approx 1,08 \text{ N.s/m.} \quad (0,5)$$

Questions de cours

1. L'amortissement est faible. (1)

2. $Q = \frac{\omega_0}{2\lambda}$. (1)

3. La puissance moyenne est maximale. (1)