

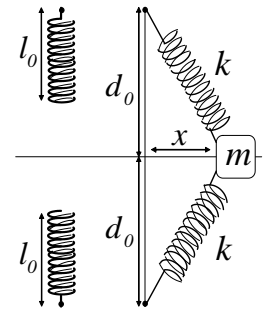
### SÉRIE DE TD N° 2 DE PHYS. 3

**Exercice 1 Equation du mouvement à partir de l'équation de conservation.**

Deux ressorts de même raideur  $k$  ont une longueur à vide  $l_0 < d_0$ . Une masse  $m$  reliée à leurs extrémités peut coulisser sans frottement sur l'axe  $X'OX$ .

1. Trouver l'énergie potentielle  $U$  du système en fonction de  $x$ .
2. Montrer que pour les petits mouvements ( $x \ll d_0$ ),  $U$  s'écrit:  

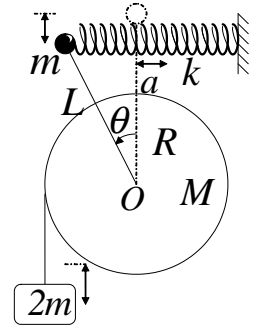
$$U = k[(1 - l_0/d_0)x^2 + (d_0 - l_0)^2].$$
3. Trouver l'énergie cinétique  $T$  puis l'énergie totale  $E = T + U$  du système.
4. Trouver l'équation du mouvement à l'aide de l'équation de conservation.
5. Quelle est la pulsation propre  $\omega_0$  du système ?


**Exercice 2 Condition d'équilibre. Condition d'oscillation.**

Un disque de rayon  $R$  et de masse  $M$  peut tourner sans frottement autour de son axe horizontal en  $O$  et porte à sa périphérie une masse  $2m$ .

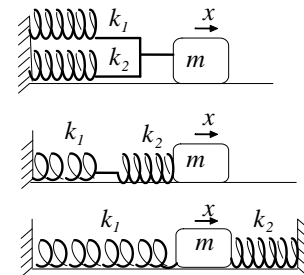
Une tige de longueur  $L$  et de masse négligeable est soudée en  $O$  et porte une masse  $m$ . À l'équilibre la tige était verticale (représentée en pointillé) et le ressort était allongé d'une distance  $a$ .

1. Trouver l'énergie potentielle  $U$  du système en fonction de  $\theta$ . ( $\theta \ll 1$ ).
2. Déduire à l'aide de la condition d'équilibre l'allongement  $a$  à l'équilibre.
3. Pour quelle condition le système aura un mouvement d'oscillation?


**Exercice résolu\* Équation de Conservation.**

On considère les trois systèmes mécaniques de la figure ci-contre.  
La masse  $m$  peut coulisser sans frottement sur le plan horizontal.

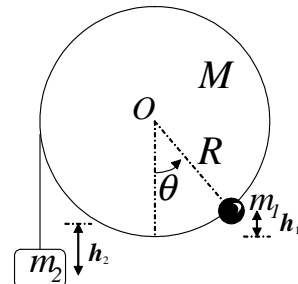
1. Trouver le ressort équivalent pour chaque système.
2. Déduire l'énergie potentielle  $U$  pour chaque système.
3. Trouver l'énergie mécanique  $E$  pour chaque système.
4. À l'aide de l'équation de conservation, trouver l'équation du mouvement et la pulsation propre de chaque système.


**Exercice résolu \*\* Équilibre Stable et Instable.**

Un disque de rayon  $R$  et de masse  $M$  est mobile sans frottement autour de son axe horizontal en  $O$ . La masse  $m_1$  est fixée au disque,  $m_2$  est suspendue à un fil inextensible et non glissant enroulé autour du disque.

1. Trouver l'énergie potentielle  $U$  du système en fonction de  $\theta$ .
2. Déduire les positions d'équilibre éventuel du système.
3. Quelles sont parmi ces positions celles qui sont stables.
4. Trouver l'énergie cinétique  $T$  du système.
5. À l'aide de l'équation de conservation, trouver l'équation du mouvement et la pulsation propre du système pour  $\theta \ll 1$ .

Rappels: Le moment d'inertie du disque autour de son axe est  $I = \frac{1}{2}MR^2$ . ( $\cos \theta \approx 1 - \frac{\theta^2}{2}$ )



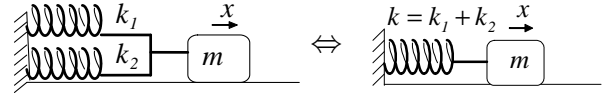
## CORRIGÉS.

Pour plus d'exercices résolus, aller sur <http://sites.google.com/site/exerev/>

## Exercice \*:

**Système (i):**

1. Les deux ressorts étant en parallèle, le ressort équivalent est de raideur:  $k=k_1+k_2$ .

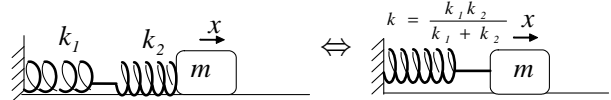


2.  $U = \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}(k_1+k_2)x^2$ .    3.  $E = T + U = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{1}{2}(k_1+k_2)x^2$ .

4.  $\frac{dE}{dt} = 0 \Rightarrow m\ddot{x} + (k_1+k_2)x = 0 \Rightarrow \ddot{x} + \frac{k_1+k_2}{m}x = 0$ . ( $\omega_0 = \sqrt{\frac{k_1+k_2}{m}}$ .)

**Système (ii):**

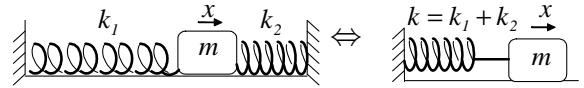
1. Les deux ressorts étant en série, le ressort équivalent est de raideur:  $k = \frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2}$ .



2.  $U = \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}\frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2}x^2$ .    3.  $E = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{1}{2}\frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2}x^2$ .    4.  $\ddot{x} + \frac{k_1 k_2}{m(k_1 + k_2)}x = 0$ . ( $\omega_0 = \sqrt{\frac{k_1 k_2}{m(k_1 + k_2)}}$ .)

**Système (iii):**

1. Lorsque l'un des ressorts s'allonge d'une distance  $x$  l'autre se comprime d'une distance  $x$  et lorsque l'un tire l'autre pousse dans le même sens: ils agissent comme s'ils étaient en parallèle.



Le ressort équivalent est donc:  $k=k_1+k_2$ .

2.  $U = \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}(k_1+k_2)x^2$ .    3.  $E = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{1}{2}(k_1+k_2)x^2$ .    4.  $\ddot{x} + \frac{k_1+k_2}{m}x = 0$ . ( $\omega_0 = \sqrt{\frac{k_1+k_2}{m}}$ .)

## Exercice \*\*:

1. Comme le fil est inextensible et ne glisse pas sur le disque, lorsque le disque tourne d'un angle  $\theta$ ,  $m_2$  descend d'une distance  $h_2 = R\theta$  alors que  $m_1$  monte d'une distance  $h_1 = R - R\cos\theta$ .

L'énergie potentielle est donc:  $U = U_{m1} + U_{m2} = m_1gh_1 - m_2gh_2 = m_1g(R - R\cos\theta) - m_2gR\theta$ .

2. Les positions d'équilibres sont données par:  $\frac{\partial U}{\partial \theta} = 0 \Rightarrow m_1gR \sin\theta - m_2gR = 0 \Rightarrow \sin\theta = \frac{m_2}{m_1}$ .

Comme  $\sin\theta$  doit toujours être  $\leq 1$ , on déduit qu'aucun équilibre n'est possible si  $m_2 > m_1$ .

• Si  $m_2 = m_1$ , on aura  $\sin\theta = 1 \Rightarrow \theta = \frac{\pi}{2}$ .    • Si  $m_2 < m_1$ , on aura  $\sin\theta < 1 \Rightarrow 0 \leq \theta \leq \pi$ .

3. Pour  $0 \leq \theta < \frac{\pi}{2}$ , nous avons  $\frac{\partial^2 U}{\partial \theta^2} = m_1gR \cos\theta > 0$ : Entre 0 et  $\frac{\pi}{2}$  l'équilibre est donc **stable**.

Pour  $\frac{\pi}{2} < \theta \leq \pi$ , nous avons  $\frac{\partial^2 U}{\partial \theta^2} = m_1gR \cos\theta < 0$ : Entre  $\frac{\pi}{2}$  et  $\pi$  l'équilibre est donc **instable**.

4.  $T = T_{m1} + T_{m2} + T_M = \frac{1}{2}m_1v_1^2 + \frac{1}{2}m_2v_2^2 + \frac{1}{2}I\dot{\theta}^2$   
 $= \frac{1}{2}m_1(R\dot{\theta})^2 + \frac{1}{2}m_2(R\dot{\theta})^2 + \frac{1}{2}\cdot\frac{1}{2}MR^2\dot{\theta}^2 = \frac{1}{2}(m_1 + m_2 + \frac{1}{2}M)R^2\dot{\theta}^2$ .

5.  $E = T + U = \frac{1}{2}(m_1 + m_2 + \frac{1}{2}M)R^2\dot{\theta}^2 + m_1g(R - R\cos\theta) - m_2gR\theta$ .

Pour  $\theta \ll 1$ :  $\cos\theta \approx 1 - \frac{\theta^2}{2}$ . D'où:  $E \approx \frac{1}{2}(m_1 + m_2 + \frac{1}{2}M)R^2\dot{\theta}^2 + m_1gR\frac{\theta^2}{2} - m_2gR\theta$ .

$\frac{dE}{dt} = 0 \Rightarrow (m_1 + m_2 + \frac{1}{2}M)R^2\ddot{\theta} + m_1gR\theta - m_2gR = 0$   
 $\Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{2m_1g}{(2m_1+2m_2+M)R}\theta = m_2gR$ . ( $\omega_0 = \sqrt{\frac{2m_1g}{(2m_1+2m_2+M)R}}$ .)

## CORRIGÉ DE LA SÉRIE N°2 DE PHYS. 3

### Exercice 1

1. L'énergie potentielle est:

$$U = U_{ressort1} + U_{ressort2} = 2U_{ressort1} = 2 \cdot \frac{1}{2} k(l - l_0)^2 = k(\sqrt{d_0^2 + x^2} - l_0)^2.$$

2. Pour de faibles écartements ( $\frac{x}{d_0} \ll 1$ ), nous avons  $U = k(d_0 \sqrt{1 + \frac{x^2}{d_0^2}} - l_0)^2 \approx k(d_0(1 + \frac{x^2}{2d_0^2}) - l_0)^2$

$$U \approx k(d_0 - l_0 + \frac{x^2}{2d_0})^2 = k(d_0 - l_0)^2 [1 + \frac{x^2}{2d_0(d_0 - l_0)}]^2 \approx k(d_0 - l_0)^2 (1 + \frac{x^2}{d_0(d_0 - l_0)}) = k[(1 - \frac{l_0}{d_0})x^2 + (d_0 - l_0)^2].$$

3. L'énergie mécanique est  $E = T + U = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + k[(1 - \frac{l_0}{d_0})x^2 + (d_0 - l_0)^2]$ .

4. Cette énergie étant conservée:  $\frac{dE}{dt} = 0 \Rightarrow m \ddot{x} + 2k(1 - \frac{l_0}{d_0})x = 0 \Rightarrow \ddot{x} + \frac{2k}{m}(1 - \frac{l_0}{d_0})x = 0$ .

5. Cette équation est celle d'un oscillateur harmonique de pulsation propre  $\omega_0 = \sqrt{\frac{2k}{m}(1 - \frac{l_0}{d_0})}$ .

### Exercice 2.

1. Comme le fil est inextensible et ne glisse pas sur le disque, la hauteur de descente  $H$  de la boîte lors d'une rotation  $\theta$  du disque est  $H = R\theta$ . Nous allons appeler la hauteur de descente de la boule  $h$ .

D'autre part pour des écartements faibles  $\theta \ll 1$ , on peut supposer que le ressort reste horizontal de telle sorte que son allongement est  $a + L \sin \theta$ .

$$\begin{aligned} U &= U_{2m} + U_m + U_{ressort} = -2mgH - mgh + \frac{1}{2} k(d)^2 \\ &\approx -2mgR\theta - mg(L - L \cos \theta) + \frac{1}{2} k(a + L \sin \theta)^2 \\ &\approx -2mgR\theta - \frac{1}{2} mgL\theta^2 + \frac{1}{2} k(a + L\theta)^2. \end{aligned}$$

2. La déformation du ressort à l'équilibre est donnée par la condition d'équilibre en  $\theta = 0$ :

$$\left. \frac{\partial U}{\partial \theta} \right|_{\theta=0} = 0 \Rightarrow -2mgR - mgL\theta + kL(a + L\theta) \Big|_{\theta=0} = 0 \Rightarrow a = \frac{2mgR}{kL}.$$

3. La condition d'oscillation est:  $\left. \frac{\partial^2 U}{\partial \theta^2} \right|_{\theta=0} > 0 \Rightarrow -mgL + kL^2 \Big|_{\theta=0} > 0 \Rightarrow kL > mg$ .