

1 Mécanique

1.1 M1 Dynamique en référentiel non galiléen

Compétences

ASPECTS CINÉMATIQUES

- reconnaître et caractériser un mouvement de translation et un mouvement de rotation uniforme autour d'un axe fixe d'un référentiel par rapport à un autre.
- exprimer le vecteur rotation d'un référentiel par rapport à un autre.
- relier les dérivées d'un vecteur dans des référentiels différents par la formule de la dérivation composée.
- citer et utiliser les expressions de la vitesse d'entraînement et des accélérations d'entraînement et de Coriolis.

DYNAMIQUE EN RÉFÉRENTIEL NON GALILÉEN

- exprimer les forces d'inertie, dans les seuls cas où le référentiel entraîné est en translation, ou en rotation uniforme autour d'un axe fixe par rapport à un référentiel galiléen.
- décrire et interpréter les effets des forces d'inertie dans des cas concrets : sens de la force d'inertie d'entraînement dans un mouvement de translation ; caractère axifuge de la force d'inertie d'entraînement dans le cas où le référentiel est en rotation uniforme autour d'un axe fixe par rapport à un référentiel galiléen.
- utiliser les lois de la dynamique en référentiel non galiléen dans les seuls cas où le référentiel entraîné est en translation, ou en rotation uniforme autour d'un axe fixe par rapport à un référentiel galiléen.

- Cinématique de changement de référentiel : mouvement d'un référentiel par rapport à un autre, vecteur rotation d'un référentiel par rapport à un autre.
- Référentiels en translation : composition des vitesses et des accélérations.
- Référentiel en rotation uniforme autour d'un axe fixe : composition des vitesses et des accélérations, notion de point coïncident, accélération de Coriolis.
- Lois de la mécanique en référentiel non galiléen, cas d'un équilibre relatif.
- Référentiel en rotation uniforme autour d'un axe fixe : puissance nulle de la force d'inertie de Coriolis, énergie potentielle de la force d'inertie d'entraînement.