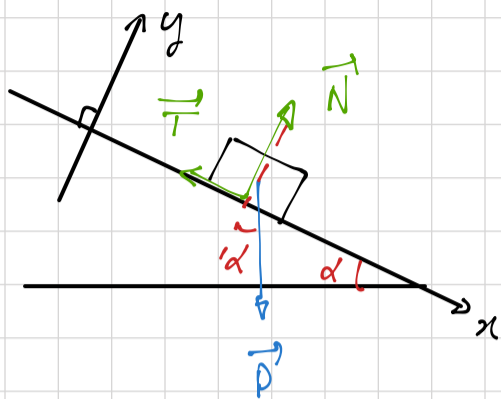


TP - Mesure d'un coefficient de frottements

Première détermination



BALÉ :

$$* \vec{P} = -m g \cos \alpha \vec{u}_y + m g \sin \alpha \vec{u}_x$$

$$* \vec{R} = N \vec{u}_y - T \vec{u}_x$$

À la limite du glissement

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{R} + \vec{P} = \vec{0} \quad (\text{solide immobile}) \\ T = f \cdot N \quad (\text{limite du glissement}) \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \begin{cases} T = m g \sin \alpha \\ N = m g \cos \alpha \end{cases}$$

On a donc

$$f = \tan(\alpha_e)$$

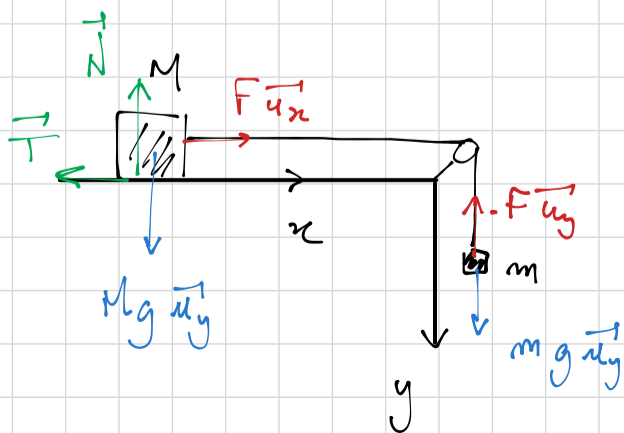
Pour $\alpha > \alpha_e$ $\vec{a} = \ddot{x} \vec{u}_x$ non nulle

$$\begin{cases} m \vec{a} = \vec{R} + \vec{P} \\ T = f N \end{cases} \Rightarrow$$

$$\begin{cases} N = m g \cos \alpha \\ T = f m g \cos \alpha \\ \ddot{x} = g \sin \alpha - f g \cos \alpha \end{cases}$$

R_p : $\alpha \approx 10^\circ$ à 30°

Seconde détermination



1^{ère} phase : fil tendu

2^e phase seule M est en mouvement

$$\begin{cases} M \ddot{x} = -T + F \\ 0 = -Mg + N \\ T = f N \\ m \ddot{y} = mg - F \end{cases}$$

fil tendu :

→ même force F

→ $\ddot{x} = \ddot{y}$

On a alors

$$F = mg - m \ddot{x}$$

$$T = f Mg$$

$$\text{et } M \ddot{x} = -f Mg + mg - m \ddot{x}$$

$$\text{Soit } (M+m) \ddot{x} = g(m - fM)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \dot{x}(t) = \frac{g(m - fM)}{M+m} t \end{cases}$$

$$\begin{cases} x(t) = \frac{1}{2} \frac{g(m - fM)}{M+m} t^2 \end{cases}$$

$$\text{avec } \begin{cases} \dot{x}(0) = 0 \\ x(0) = 0 \end{cases}$$

$$x(t_0) = h \Rightarrow$$

$$h = \frac{1}{2} \frac{g(m - fM)}{M+m} t_0^2$$

$$\dot{x}(t_0) = v_0 \Rightarrow$$

$$v_0^2 = \frac{g^2 (m - fM)^2}{(M+m)^2} t_0^2$$

On a ainsi

$$v_0^2 = \frac{g^2 (m - fM)^2}{(M+m)^2} \cdot \frac{2h (M+m)}{g(m - fM)}$$

Soit

$$v_0^2 = \frac{2g(m - fM)h}{M+m}$$

Dans la 2^e phase $F=0$ (le fil n'est plus tendu) et on a :

$$\begin{cases} M \ddot{v} = -T \\ N = Mg \\ T = f N \end{cases} \quad \text{soit} \quad \frac{dv}{dt} = -fg$$

$$\Rightarrow v(t) = v_0 - fg t$$

en prenant $v(0) = v_0$

4) On intègre :

$$v(t) = v_0 t - fg \frac{t^2}{2} + h$$

$$v(t_1) = 0 \Leftrightarrow t_1 = \frac{v_0}{fg}$$

On a donc :

$$d = v_0 \cdot \frac{v_0}{fg} - fg \frac{v_0^2}{2f^2 g^2} + h$$

Soit $d - h = \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{fg}$

$$\Rightarrow d - h = \frac{1}{2fg} \frac{2g(m - fM)}{M+m} h$$

$$2fg \left(\frac{d}{h} - 1 \right) = \frac{2gm}{M+m} - \frac{2fgM}{M+m}$$

$$\Leftrightarrow 2fg \left(\frac{d}{h} - 1 + \frac{M}{M+m} \right) = \frac{2gm}{M+m}$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\frac{-m}{M+m}}$

$$\Rightarrow f \left(\frac{d}{h} \left(\frac{M+m}{m} \right) - 1 \right) = 1$$

On obtient bien le résultat :

$$f = \frac{1}{\frac{d}{h} \left(1 + \frac{M}{m} \right) - 1}$$

