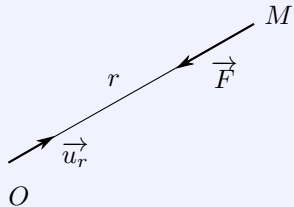


Notions et contenus	Capacités exigibles	Détail
<p>Point matériel soumis à un champ de force centrale conservatif</p>		<p>Définir un champ de force centrale conservatif</p> <div style="border: 1px solid blue; padding: 10px;"> <p>Soit \vec{F} une force centrale conservative appliquée au point M alors :</p> <ul style="list-style-type: none"> • \vec{F} est constamment portée par la droite (OM) où O est le <u>centre de force</u> ; • $\ \vec{F}\$ ne dépend que de r, distance entre O et M $\vec{F} = f(r)\vec{u}_r$  </div>
<p>Point matériel soumis à un champ de force centrale.</p>	<p>Établir la conservation du moment cinétique à partir du théorème du moment cinétique. Établir les conséquences de la conservation du moment cinétique : mouvement plan, loi des aires.</p>	<p>D'après le théorème du moment cinétique par rapport au centre de force O, dans le référentiel galiléen où O est fixe,</p> $\frac{d\vec{L}_O(M)}{dt} = \vec{M}_O(\vec{F}) = \vec{OM} \wedge f(r)\vec{e}_r = \vec{0}$ <p>On en déduit $\vec{L}_O(M) = \vec{cste}$.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Comme la direction du moment cinétique est constante, et que $\vec{L}_O(M) = m\vec{OM} \wedge \vec{v}(M)$, le point M évolue dans un plan orthogonal au moment cinétique, et contenant O. Donc le mouvement est plan, dans le plan $(O, \vec{OM}(t=0), \vec{v}(t=0))$ orthogonal à \vec{L}_O. On peut donc décrire le mouvement du point M en coordonnées cylindriques d'axe (O, \vec{L}_O). • On exprime la constante des aires $C = \ \vec{L}_O\ /m$: $\vec{L}_O(M) = mr\vec{e}_r \wedge (\dot{r}\vec{e}_r + r\dot{\theta}\vec{e}_\theta) = mr^2\dot{\theta}\vec{e}_z \quad \text{donc} \quad C = r^2\dot{\theta}$ <p>L'aire balayée par le vecteur position \vec{OM} par unité de temps est</p> $V_A = \frac{dA}{dt} = \frac{1}{2}r^2\dot{\theta} = \frac{C}{2} = \text{cste}$ <p>Ainsi l'aire balayée par le vecteur position \vec{OM} est la même en tout point de la trajectoire pendant des durées égales.</p>

Notions et contenus	Capacités exigibles	Détail
Conservation de l'énergie mécanique.	Exprimer l'énergie mécanique d'un système conservatif ponctuel à partir de l'équation du mouvement.	<p>Par projection de la seconde loi de Newton selon \vec{e}_r, on obtient l'équation différentielle</p> $m(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) = f(r) \quad \text{soit} \quad m\left(\ddot{r} - \frac{C^2}{r^3}\right) = f(r)$ <p>On effectue une intégrale première du mouvement en multipliant par \dot{r} :</p> $m\dot{r}\ddot{r} - mC^2\frac{\dot{r}}{r^3} = \dot{r}f(r) \quad \text{soit} \quad \frac{1}{2}m\dot{r}^2 + \frac{mC^2}{2r^2} = -E_p(r) + \text{cste}$ <p>On rappelle que $\vec{F} = f(r)\vec{e}_r = -\overrightarrow{\text{grad}}E_p$, soit en coordonnées cylindriques, $f(r) = -\frac{dE_p}{dr}$. Donc $\dot{r}f(r) = -\frac{dE_p}{dt}$.</p> <p>On reconnaît alors l'énergie mécanique</p> $E_m = \frac{1}{2}m\dot{r}^2 + \frac{mC^2}{2r^2} + E_p(r) = \text{cste}$
Énergie potentielle effective. État lié et état de diffusion.	Exprimer la conservation de l'énergie mécanique et construire une énergie potentielle effective. Décrire qualitativement le mouvement radial à l'aide de l'énergie potentielle effective. Relier le caractère borné du mouvement radial à la valeur de l'énergie mécanique.	<p>On met l'énergie mécanique sous la forme $E_m = E_c(\dot{r}) + E_{p,eff}(r)$, avec $E_{p,eff}(r)$ l'énergie potentielle effective</p> $E_{p,eff}(r) = \frac{mC^2}{2r^2} + E_p(r)$ <p>Comme l'énergie cinétique radiale $E_c(\dot{r}) = \frac{1}{2}m\dot{r}^2 \geq 0$, les valeurs possibles de r vérifient</p> $E_{p,eff}(r) \leq E_m$ <p>Si r appartient à un intervalle borné, alors on parle d'état lié. C'est possible si $E_{p,eff}(r)$ possède un minimum. Si r peut tendre vers $+\infty$, alors le mouvement est diffusif. Pour les valeurs de r telles que $E_{p,eff}(r) = E_m$, l'énergie cinétique radiale est nulle, donc la vitesse est purement orthoradiale.</p>