

## DM08 - Correction

1. Bilan des forces s'exerçant sur M à l'équilibre:  $\vec{P} = -mg\vec{u}_z$ , force de rappel du ressort:  $\vec{T} = -k(\ell(t) - \ell_0)\vec{u}_z$  avec  $\ell(t) = z_M - z_P = z_M = z_{\text{eq}}$ , la force exercée par l'amortisseur est nulle. À l'équilibre la somme des forces est nulle, on en déduit

$$z_{\text{eq}} - \ell_0 = -\frac{mg}{k} \quad \text{et} \quad z_{\text{eq}} = \ell_0 - \frac{mg}{k}$$

2. On a  $x(t) = V_0 t$ . Ainsi

$$\Omega = \frac{2\pi V_0}{\lambda}$$

3. On a

$$\vec{T} = -k(\ell(t) - \ell_0)\vec{u}_z = -k(z_M - z_P - \ell_0)\vec{u}_z$$

4. Bilan des forces:

$$\vec{P} = -mg\vec{u}_z \quad \text{et} \quad \vec{T} = -k(z_M - z_P - \ell_0)\vec{u}_z \quad \text{et} \quad \vec{F} = -h(\dot{z}_M - \dot{z}_P)\vec{u}_z$$

PFD

$$m\vec{a} = \vec{P} + \vec{T} + \vec{F}$$

5. Par projection du PFD, on obtient:

$$m\ddot{z}_M = -mg - k(z_M - z_P - \ell_0) - h(\dot{z}_M - \dot{z}_P)$$

D'après le changement de variables, on a  $z_M = z_{\text{eq}} + Z = \ell_0 - mg/k + Z$ . On en déduit:

$$m\ddot{z}_M = -mg - k(-mg/k - z_P + Z) - h(\dot{z}_M - \dot{z}_P) = kz_P - h(\dot{z}_M - \dot{z}_P)$$

Par ailleurs, on remarque que  $\dot{z}_M = \dot{Z}$  et  $\ddot{z}_M = \ddot{Z}$ .

Finalement

$$m\ddot{Z} + h\dot{Z} + kZ = kz_P + h\dot{z}_P$$

6. On divise par  $m$  pour mettre l'équation sous forme canonique et on identifie:  $\omega_0^2 = k/m$  et  $\omega_0/Q = h/m$ . On en déduit:

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} = 10 \text{ rad.s}^{-1} \quad \text{et} \quad Q = \frac{\sqrt{km}}{h} = 0,5$$

7. De  $Z(t)$ , on associe  $\underline{Z}(t) = Z_m e^{j\phi} e^{j\Omega t}$  et à  $z_P(t) = a \cos(\Omega t)$ , on associe  $\underline{z}_P(t) = a e^{j\Omega t}$ . On injecte ces formes complexes dans l'équation différentielle, pour obtenir:

$$\left( (j\Omega)^2 + \frac{j\Omega\omega_0}{Q} + \omega_0^2 \right) \underline{Z}_m = \left( \omega_0^2 + \frac{j\Omega\omega_0}{Q} \right) a$$

donc

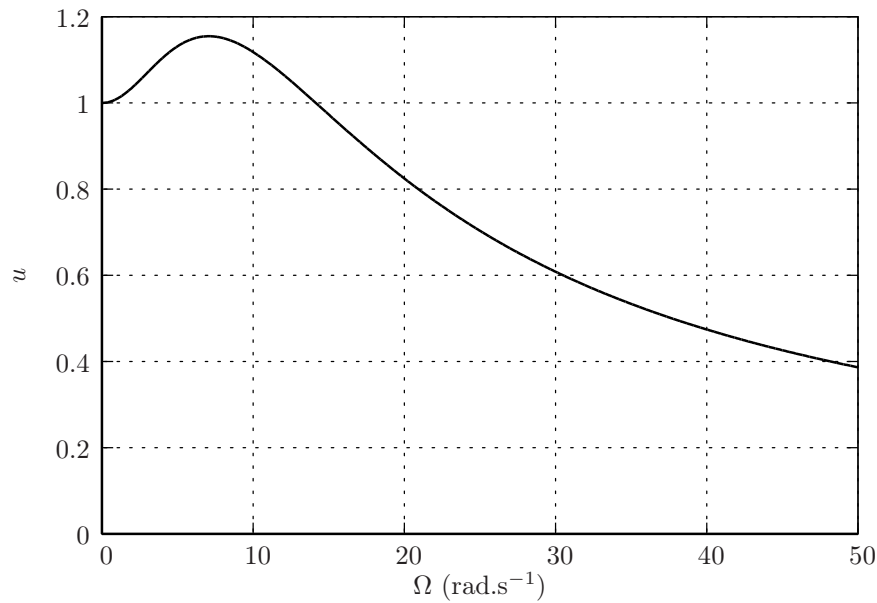
$$\underline{Z}_m = \frac{1 + \frac{j\Omega}{Q\omega_0}}{1 + \frac{j\Omega}{Q\omega_0} + \left( \frac{j\Omega}{\omega_0} \right)^2} a$$

Finalement

$$Z_m = \sqrt{\frac{1 + \left(\frac{\Omega}{Q\omega_0}\right)^2}{\left(1 - \left(\frac{\Omega}{\omega_0}\right)^2\right)^2 + \left(\frac{\Omega}{Q\omega_0}\right)^2}} a$$

8. Numériquement,

$$u = \sqrt{\frac{1 + 0,04\Omega^2}{(1 - 0,01\Omega^2)^2 + 0,04\Omega^2}}$$



Graphiquement, on note

$$\Omega_r \simeq 7,0 \text{ rad.s}^{-1} \quad \text{et} \quad Z_{\max} = au_{\max} \simeq 1,15 a \simeq 4,6 \text{ cm}$$

9. On se sert de la relation  $\Omega = \frac{2\pi V_0}{\lambda}$  et on trouve

$$V_{Or} \simeq 11,1 \text{ m.s}^{-1} \simeq 40 \text{ km.h}^{-1}$$

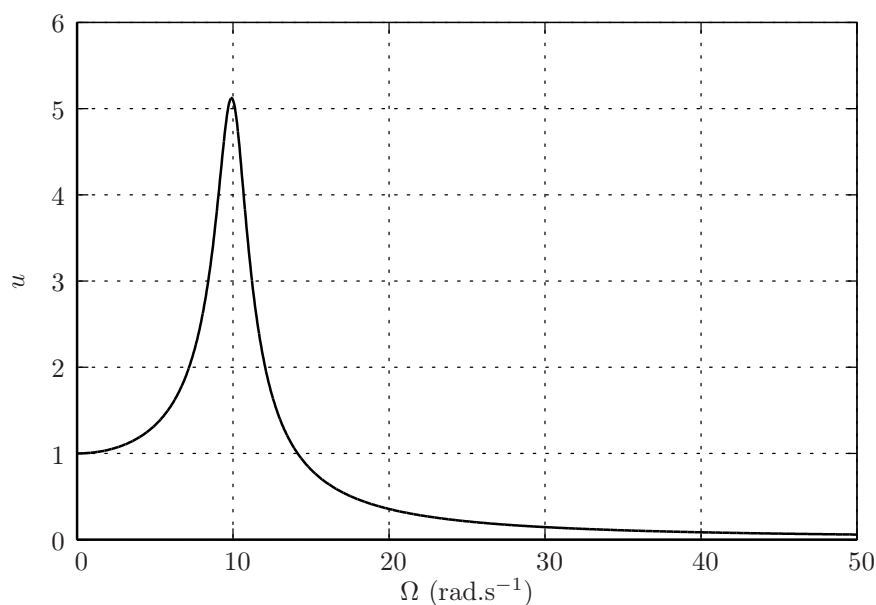
Il faut donc que le camion roule à une vitesse bien supérieure à  $40 \text{ km.h}^{-1}$  pour que les vibrations soient les plus faibles possibles.

10.  $h'$  étant dix fois plus petit que  $h$ , le facteur de qualité est donc multiplié par dix :

$$Q' = 5$$

11. On en déduit la nouvelle expression numérique de  $u$  :

$$u = \sqrt{\frac{1 + 0,0004\Omega^2}{(1 - 0,01\Omega^2)^2 + 0,0004\Omega^2}}$$



Graphiquement, on note

$$\Omega'_r \simeq 9,9 \text{ rad.s}^{-1} \quad \text{et} \quad Z'_{\max} = au_{\max} \simeq 5,1 a \simeq 20,5 \text{ cm}$$

12. On se sert de la relation  $\Omega = \frac{2\pi V_0}{\lambda}$  et on trouve

$$V'_{Or} \simeq 15,8 \text{ m.s}^{-1} \simeq 56,7 \text{ km.h}^{-1}$$

Il faut donc que le camion roule à une vitesse bien supérieure à  $57 \text{ km.h}^{-1}$  pour que les vibrations soient les plus faibles possibles.

13. On a  $\Omega_r < \Omega'_r < \omega_0$ . On retrouve le même comportement que pour un passe-bande d'ordre 2. La résonance se situe avant  $\omega_0$  et est d'autant plus près que le facteur de qualité est élevé.