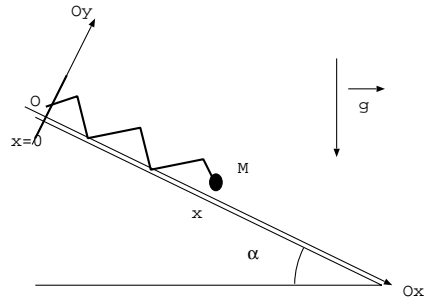


# TD 1 capacités numériques

## I. Ressort sur un plan incliné

Un point matériel  $M$  de masse  $m$  est accroché à l'extrémité d'un ressort posé sur un plan incliné qui fait un angle  $\alpha$  par rapport à l'horizontale. On note  $k$  la constante de raideur et  $l_0$  la longueur à vide du ressort. On néglige tout frottement. Le référentiel d'étude est supposé galiléen.

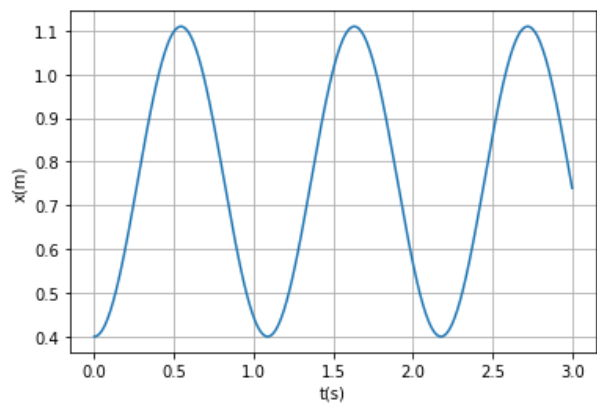
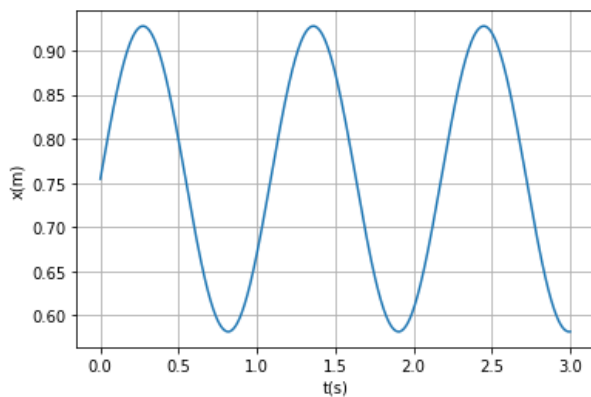


- Déduire de la RFD l'équation différentielle vérifiée par  $x(t)$ , l'abscisse de  $M$ . Montrer qu'elle peut se mettre sous la forme  $\ddot{x} + \omega_0^2 x = \omega_0^2 x_e$ . Exprimer  $\omega_0$  et  $x_e$  en fonction des données. Que représentent ces deux grandeurs physiques?
- Les conditions initiales sont données par  $x(t=0) = x_0$  et  $\dot{x}(t=0) = v_0$ . Exprimer  $x(t)$ .
- On donne le code et le résultat de son exécution pour des conditions initiales (lignes 7 et 8) différentes.

```

1 import numpy as np
2 import matplotlib.pyplot as plt
3
4 g,m,l0,k,alpha=9.8,0.3,,,,,,,,,,,,,np.pi/3
5 omega0=.....
6 xe=.....
7 x0=.....
8 v0=.....
9 A,B,C=.....,.....,.....
10
11 t=np.linspace(.....,.....,500)
12 plt.plot(t,A*np.cos(omega0*t)+B*np.sin(omega0*t)+C)
13 plt.grid()
14 plt.xlabel('t(s)')
15 plt.ylabel('x(m)')
16 plt.show()

```

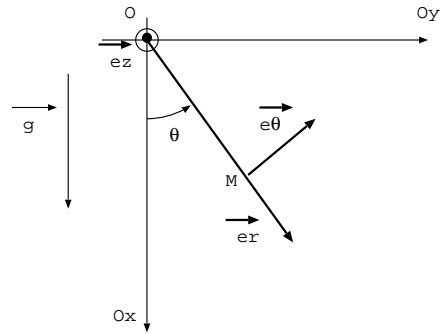


- Compléter les lignes 5,6 et 9.
- Déduire des courbes la valeur numérique de  $x_e$  et de  $\omega_0$ . En déduire les valeurs numériques de  $k$  et  $l_0$ . Compléter la ligne 4.
- Déduire des courbes, les valeurs numériques de  $x_0$  et  $v_0$  (lignes 7 et 8).

Réponses: 1-  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$  et  $x_e = l_0 + \frac{mg \sin \alpha}{k}$  3-  $k = 10 \text{ N/m}$ ,  $l_0 = 0,5 \text{ m}$ ,  $x_0 = 0,76 \text{ m}$  et  $v_0 = 1 \text{ m/s}^{-1}$ ,  $x_0 = 0,4 \text{ m}$  et  $v_0 = 0 \text{ m.s}^{-1}$

## II. Pendule avec frottement

Soit un pendule simple de longueur  $l$  et de masse  $m$  suspendu au point  $O$ . Ce pendule subit la force de frottements  $\vec{f} = -mh\vec{v}$  où  $h$  est une constante positive. On repère le pendule par ses coordonnées polaires. Le référentiel d'étude est supposé galiléen.

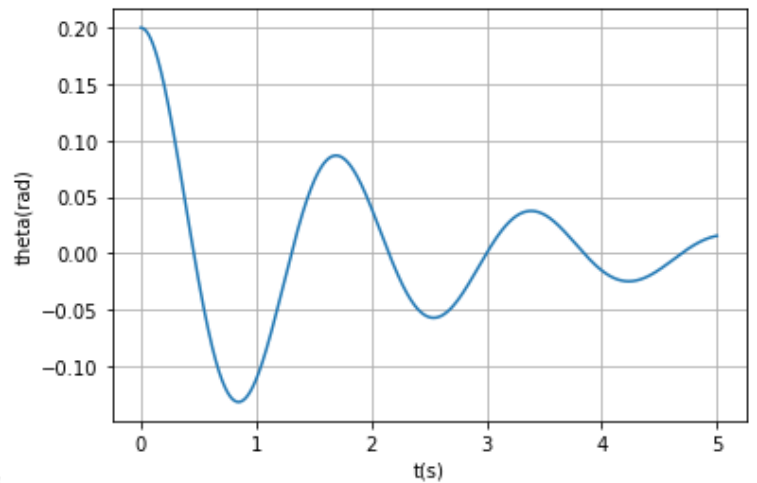


1. Préciser l'unité de  $h$ .
2. Exprimer le moment des forces de frottements par rapport à  $O$  en utilisant l'expression du moment faisant intervenir le produit vectoriel.
3. Exprimer par la méthode des bras de levier le moment des autres forces par rapport à  $O$ .
4. Dédire du théorème du moment cinétique que  $\theta$  vérifie une équation différentielle de la forme  $\ddot{\theta} + \frac{\omega_0}{Q}\dot{\theta} + \omega_0^2\theta = 0$  aux petits angles. Exprimer  $\omega_0$  et  $Q$  en fonction des données et donner les unités et le nom de ces deux grandeurs physiques.
5. On donne le code suivant et le résultat de son exécution:

```

1 import numpy as np
2 import matplotlib.pyplot as plt
3
4 g,l=9.8,0.7
5 omega0=.....
6 h=1.
7 Q=.....
8
9 lt=[0]
10 ltheta=[.....]
11 lthetapoint=[.....]
12 dt,N=0.001,.....
13
14 for i in range(N):
15     lt.append(lt[i]+dt)
16     a=.....
17     lthetapoint.append(lthetapoint[i]+a*dt)
18     ltheta.append(ltheta[i]+lthetapoint[i]*dt)
19
20 plt.plot(lt,ltheta)
21 plt.xlabel('t(s)')
22 plt.ylabel('theta(rad)')
23 plt.grid()
24 plt.show()

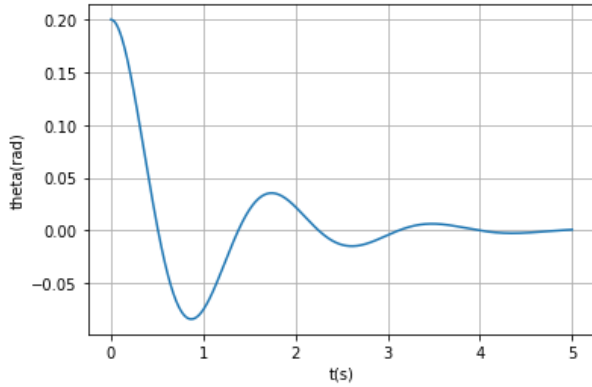
```



- 5.a. Compléter les lignes 5,7,10 et 11.
- 5.b. On note  $dt$  le pas de temps, exprimer de façon approchée  $\dot{\theta}(t + dt)$  et  $\theta(t + dt)$  en faisant un DL à l'ordre 1 en  $dt$ .  
Que représente  $a$  dans le code ligne 16? Compléter la ligne 16.
- 5.c. Quel nom porte le régime observé? Lire sur la courbe la valeur numérique de la pseudo-période. En déduire la pseudo pulsation et la comparer avec la pulsation propre  $\omega_0$ .
- 5.d. Dédire de la courbe, la valeur numérique de  $N$ , ligne 12.
- 5.e. On rappelle la définition du décrement logarithmique  $\delta = \ln\left(\frac{\theta(t)}{\theta(t+T)}\right)$  où  $T$  est la pseudo période. Dédire de la courbe la valeur numérique de  $\delta$ .

On donne  $\delta = \frac{\pi}{Q}$ . En déduire la valeur numérique de  $Q$  et la valeur numérique de  $h$ . Vérifier la cohérence avec le code.

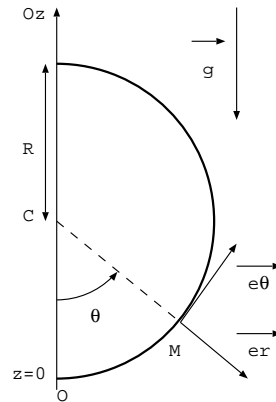
6. On donne la courbe  $\theta(t)$  pour une valeur différente de  $h$ . A-t-on pris une valeur de  $h$  plus grande ou plus petite que dans la simulation précédente? Justifier. Calculer  $\delta$ , puis  $Q$  et en déduire  $h$ .



Réponses: 4-  $\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}}$  et  $Q = \frac{1}{h} \sqrt{\frac{g}{l}}$  5-  $N = 5000$ ,  $\delta = 0,8$ ,  $Q = 3,9$ ,  $h = 0,95$  SI 6-  $h = 2$  SI

### III. Looping

Un mobile assimilé à un point matériel  $M$  de masse  $m$  se déplace à l'intérieur d'un rail circulaire de rayon  $R$  et de centre  $C$ . On néglige les frottements. Le mobile a une vitesse  $v_0$  en  $O$  (point le plus bas du cercle placé en  $z = 0$ ). Le référentiel d'étude est supposé galiléen. L'axe  $Oz$  est vertical ascendant et on repère  $M$  par l'angle  $\theta$ .



1. Exprimer l'énergie mécanique de  $M$ . Montrer qu'elle est constante et en déduire l'expression de la vitesse  $v$  au point  $M$  repéré par  $\theta$ .
2. Déduire de la RFD appliquée à  $M$  que la réaction du rail sur le mobile s'écrit  $N = \frac{mv_0^2}{R} + mg(3 \cos \theta - 2)$ .
3. On donne le code suivant et le résultat de son exécution:

```

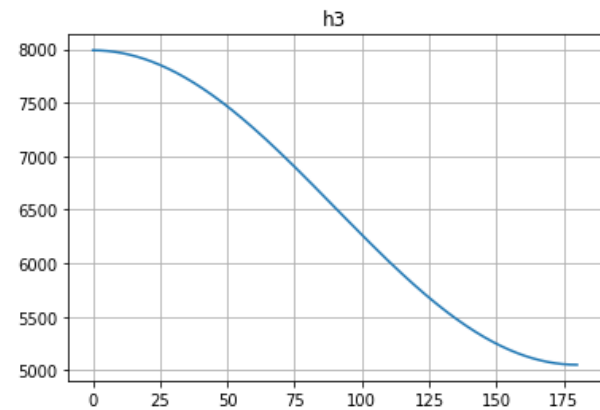
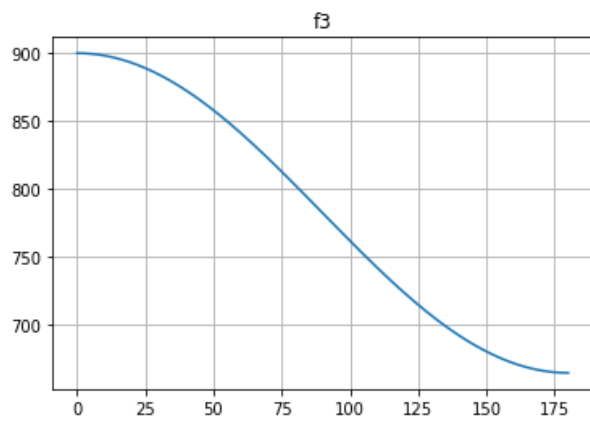
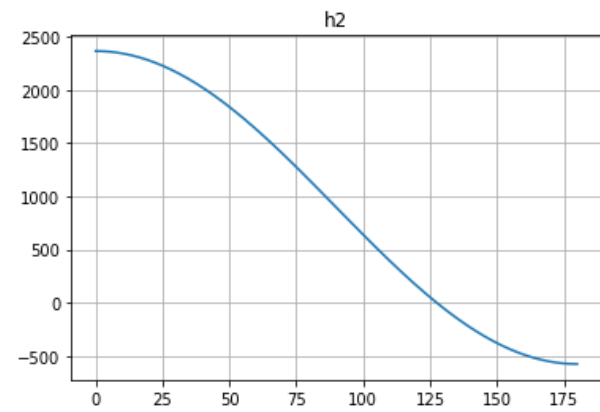
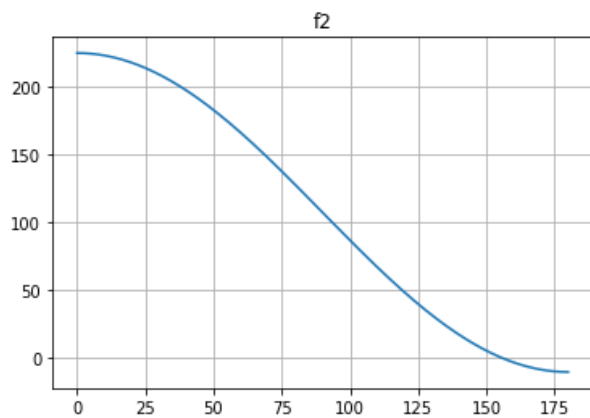
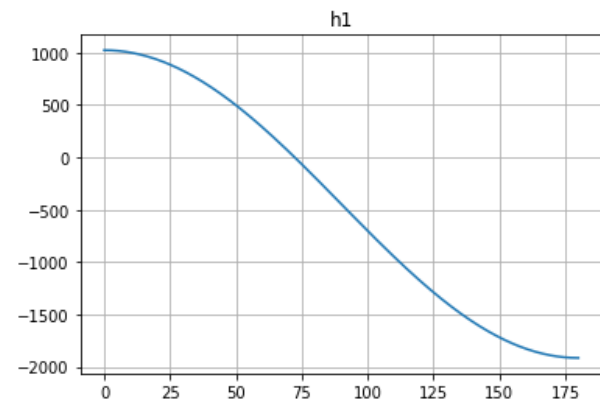
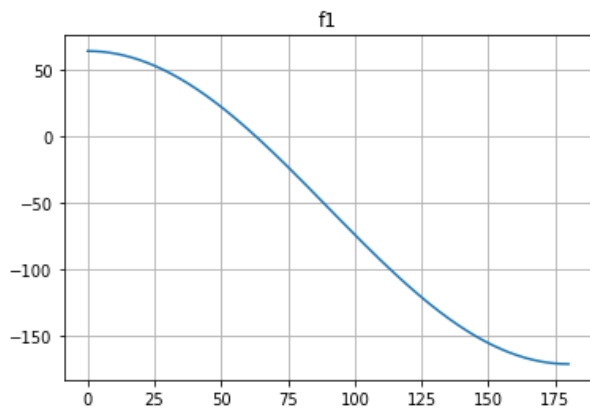
1 import numpy as np
2 import matplotlib.pyplot as plt
3
4 g,R,m=9.8,6,50
5
6 def f(v0,theta):
7     return v0**2-2*g*R*(1-np.cos(theta*np.pi/180))
8
9 def h(v0,theta):
10    return m*v0**2/R+m*g*(3*np.cos(theta*np.pi/180)-2)
11
12 theta=np.linspace(...,1000)
13 plt.plot(theta,f(c1,theta))
14 plt.grid()
15 plt.title('f1')
16 plt.show()
17
18 plt.plot(theta,h(c1,theta))
19 plt.grid()
20 plt.title('h1')
21 plt.show()

```

```

23 plt.plot(theta,f(c2,theta))
24 plt.grid()
25 plt.title('f2')
26 plt.show()
27
28 plt.plot(theta,h(c2,theta))
29 plt.grid()
30 plt.title('h2')
31 plt.show()
32
33 plt.plot(theta,f(c3,theta))
34 plt.grid()
35 plt.title('f3')
36 plt.show()
37
38 plt.plot(theta,h(c3,theta))
39 plt.grid()
40 plt.title('h3')
41 plt.show()

```



**3.a.** Que représentent les fonctions  $f$  et  $h$ ?

**3.b.** Compléter la ligne 12 et donner les valeurs numériques de  $c_1$ ,  $c_2$  et  $c_3$ .

**3.c.** Dans les trois cas étudiés, déduire des courbes le mouvement du mobile. Préciser si le mobile peut arriver tout en haut du rail pour effectuer un looping.

Réponses: 1-  $v = \sqrt{v_0^2 - 2gR(1 - \cos\theta)}$  2-  $c_1 = 8$ ,  $c_2 = 15$  et  $c_3 = 30$