

Comment aborder un problème de mécanique du point ?

1. Les bases

0) BIEN LIRE L'ÉNONCÉ !

1) Choisir le système étudié, le plus souvent assimilé à un point matériel M de masse m .

2) Choisir un référentiel d'étude R galiléen (référentiels non galiléens hors programme)

3) Faire un DESSIN :

- **propre** et assez gros
- avec M en une **position quelconque repérée** par x ou θ ou... (donc pas en un point particulier : à l'origine, à l'équilibre...)
- avec **toutes** les forces s'appliquant sur M , et uniquement sur lui (ne pas oublier les tensions de fil, les réactions de support ou d'axe)
- avec des angles **petits, positifs** (environ 20°) pour faciliter les projections

4) Choisir la base de projection adaptée au problème : c'est celle qui facilite la description du mouvement (cf. suite). Rajouter les vecteurs de base sur le dessin

2. Comment choisir la base la plus adaptée ?

Il faut considérer la nature du mouvement. On choisira de préférence :

- Une base **cartésienne** pour un mouvement **rectiligne** (ex : ressort, mouvement sur plan incliné) ou **balistique** (ex : chute libre avec ou sans frottement).
- La base **polaire** pour un mouvement **circulaire** (ex : pendule simple, esquimau sur igloo hémisphérique).
- La base **cylindrique** pour un mouvement présentant une **symétrie de révolution autour d'un axe** (ex : mouvement hélicoïdal)

3. Comment déterminer les équations différentielles du mouvement ?

⇒ Plusieurs degrés de liberté : on projette le PFD dans la base la plus adaptée (ex : tir balistique).

⇒ Un degré de liberté, au choix :

{	- projection du PFD selon l'axe du mouvement
	- théorème de la puissance cinétique $\frac{dE_C}{dt} = P_{\text{totale}}$
	- forme différentielle du TEM $\frac{dE_m}{dt} = P^{nc}$
	- En rotation, théorème du moment cinétique $\frac{d\vec{L}_O}{dt} = \Sigma \vec{M}_O(\vec{F})$

Souvent les méthodes énergétiques sont plus simples (pas de projections...)

4. Comment déterminer les équations horaires du mouvement ?

On résout les équations différentielles du mouvement, on détermine les **constantes d'intégration** (Ne pas les oublier!!!) avec les CI.

Attention, quand une équation fait intervenir une inconnue (force, autre variable), on ne peut pas la résoudre! Résister à la tentation de multiplier par t !!

5. Comment déterminer l'équation d'une trajectoire ?

A partir des équations horaires, on élimine le paramètre temps.

6. Quand utiliser le théorème de l'énergie cinétique ?

- Pour calculer la vitesse en un point particulier.
- Pour obtenir une "intégrale première du mouvement", car ...
- Par dérivation, on peut obtenir l'équation différentielle d'un mouvement à 1 degré de liberté.

7. Quand est-il préférable d'utiliser le théorème de l'énergie mécanique ?

Quand il n'y a pas de forces de frottements : $E_m = Cte$.

- Entre 2 points A et B : $E_m(A) = E_m(B)$, soit : $E_p(A) + E_c(A) = E_p(B) + E_c(B)$
- La dérivation de cette équation (intégrale 1^{ère} du mouvement) peut conduire à l'équation différentielle du mouvement.

8. Comment déterminer les composantes de la réaction d'un support ?

1) On projette le P.F.D. dans la base adaptée au problème.

2) On décompose la réaction : $\vec{R} = \vec{R}_N + \vec{R}_T$

$\left\{ \begin{array}{l} - \vec{R}_N : \text{réaction normale, perpendiculaire au support} \\ \text{Condition de contact : } R_N > 0. \\ - \vec{R}_T : \text{réaction tangentielle ou force de frottement solide tangente au support en } M \text{ et s'oppose au mouvement.} \\ \text{Contact sans frottements : } \vec{R}_T = \vec{0} \end{array} \right.$

3) Lorsqu'il y a des frottements solides, $\left\{ \begin{array}{l} - M \text{ immobile : } \|\vec{R}_T\| < \mu_S \|\vec{R}_N\|, \mu_S : \text{coefficient de frottement statique.} \\ - M \text{ en mouvement : } \|\vec{R}_T\| = \mu_D \|\vec{R}_N\|, \mu_D : \text{coefficient de frottement dynamique.} \end{array} \right.$

9. Comment calculer le travail d'une force ?

• Force conservative (dérivant de E_p connue) : $W_{A \rightarrow B} = -(E_p(B) - E_p(A))$

Cas particulier important :

Travail du poids : $W_{A \rightarrow B} = \pm mgh$, h hauteur séparant A et B
--

Le signe \pm est donné par le bon sens : Le poids est moteur en "descente" et résistant en "montée". Cette formule permet d'éliminer les erreurs dues à l'orientation de l'axe vertical....

• Force constante $W_{A \rightarrow B} = \vec{F} \cdot \vec{AB}$

• Force de frottement de norme constante $W_{A \rightarrow B} = -\|\vec{R}_T\| \times \text{distance parcourue entre } A \text{ et } B$

10. Exemple : Point mobile sans frottements sur une sphère

On lance à l'instant $t = 0$ un point matériel M de masse m avec une vitesse \vec{v}_0 horizontale du sommet de la face convexe d'une sphère (S), fixe de centre O et de rayon a sur laquelle il est susceptible de glisser sans frottement. L'ensemble est placé dans le champ de pesanteur terrestre et on néglige les frottements de l'atmosphère. On note A le point de la sphère situé à la verticale de O .

Pour chaque question, indiquer toutes les méthodes possibles et les appliquer.

1. Montrer que le mouvement est plan et définir le plan dans lequel il s'effectue.

On définit, à l'instant t l'angle $\theta = (\vec{OA}, \vec{OM})$. On suppose dans un premier temps que l'objet reste au contact de la sphère.

2. Exprimer la vitesse v et la vitesse angulaire $\dot{\theta}$ en fonction de θ .

3. Déterminer la réaction de la sphère et montrer que, si la vitesse v_0 est suffisamment faible, le point M quitte la sphère pour un angle θ_1 dont on donnera l'expression. Que se passe-t-il si la vitesse v_0 est trop élevée ?

4. Déterminer la vitesse quand le point M atteint le sol. Aurait-on pu déterminer ce résultat directement ? Comment serait qualitativement modifié ce résultat en présence de frottement ?