

oscillateur mécanique

1)  $\vec{F} = -k(l-l_0)\vec{u}_z = -\frac{d(E_p)}{dz}\vec{u}_z$ , avec  $E_p = \frac{1}{2}k(l-l_0)^2$ , car  
(c'est nulle car  $E_p = 0$  pour  $l = l_0$ )

2)  $\vec{P} = m\vec{g} \Rightarrow dW(\vec{P}) = m\vec{g} \cdot d\vec{P} = mg dl$  vu l'orientation de  $\vec{u}_z$   
or  $dW = -dE_p \Rightarrow E_p = -mg l + \text{cte}$  (c'est nulle car  $E_p(0) = 0$ )

3) Alors  $E_m = \frac{1}{2} m \dot{l}^2 - mg l + \frac{1}{2} k (l-l_0)^2$   
Ep.

4) Pas de force non conservative (frottements négligés), donc  
 $E_m = \text{cte} \Rightarrow \frac{dE_m}{dt} = 0 = m\dot{l}\ddot{l} - mg\dot{l} + k\dot{l}(l-l_0) = 0$

$\Leftrightarrow \left[ \ddot{l} + \frac{k}{m} l = g + \frac{k}{m} l_0 \right] \quad (*)$

5) On pose  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$ , (\*) a pour solution  $l(t) = A \cos \omega_0 t + B \sin \omega_0 t + l_0 + \frac{mg}{k}$

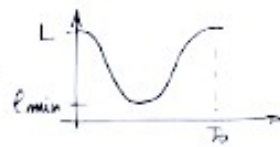
A  $t=0$ ,  $\begin{cases} l(0) = L \\ \dot{l}(0) = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} A + l_0 + \frac{mg}{k} = L \\ \omega_0 B = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} A = L - l_0 - \frac{mg}{k} \\ B = 0 \end{cases}$

$\Rightarrow l(t) = l_0 + \frac{mg}{k} + \left( L - l_0 - \frac{mg}{k} \right) \cos \omega_0 t$

• on veut  $l(t) > 0 \forall t$ , or l'est min pour  $\cos \omega_0 t = -1$

$\Rightarrow l_{\min} = -L + 2\left(l_0 + \frac{mg}{k}\right)$ . Il faut donc

$\left[ 2\left(l_0 + \frac{mg}{k}\right) > L \right]$  pour que il ne heurte pas 0



avec  $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} = 2\pi \sqrt{\frac{0.3}{0.3 \cdot 10^2}}$   
 $\Rightarrow T_0 = 2s$

6)  $E_{\text{fil}} = \int_0^l \frac{dm}{dz} g z = \int_0^l -\frac{m_0}{l} g z dz = -\frac{g m_0}{2l} l^2 = -\frac{g m_0 l}{2}$   
masse d'un tronc d'épaisseur dz

7)  $E_c = \frac{1}{2} \int_0^l dm v^2$ , or  $v = \frac{dx}{dt} = Kz$ . Comme à l'extrémité du ressort,  $v = l$ , on a  $v(z) = Kz = l$   
 $\Rightarrow K = \frac{l}{z} \Rightarrow v(z) = \frac{l}{z} z$

D'où  $E_c = \frac{1}{2} \int_0^l \frac{m_0}{l} dz \left(\frac{l}{z}\right)^2 = \frac{1}{2} m_0 \frac{l^2}{l^2} \left[\frac{z^2}{3}\right]_0^l$   
 $\Rightarrow E_c = \frac{1}{6} m_0 l^2$

8) On somme les Energies de la masse et du ressort:

$E_m = \left(\frac{m}{2} + \frac{m_0}{6}\right) l^2 + \frac{1}{2} k (l-l_0)^2 - g l (m + \frac{m_0}{2})$

9) {ressort + masse} subit  $\vec{P}$  conservatif  
 $\vec{R}$  du planif de travail nul

$\Rightarrow E_m = \text{cte}$

$\Rightarrow \frac{dE_m}{dt} = 0 = \left(m + \frac{m_0}{3}\right) \dot{l} \ddot{l} + k \dot{l} (l-l_0) - g \dot{l} \left(m + \frac{m_0}{2}\right) \quad (*)$

oscillations à  $\omega_2 = \sqrt{\frac{k}{m + \frac{m_0}{3}}}$

$$10) (1) \Leftrightarrow \ddot{l} + \frac{k}{m+m_1/3} l = \frac{k l_0}{m+m_1/3} + g \frac{(m+m_1/2)}{(m+m_1/3)}$$

de solution générale

$$l = A \cos \omega_1 t + B \sin \omega_1 t + l_0 + \frac{g}{\frac{k}{m+m_1/3}} (m+m_1/2)$$

$$\text{C.I.: } \begin{cases} l(0) = L = A + l_0 + \frac{g(m+m_1/2)}{\frac{k}{m+m_1/3}} \\ \dot{l}(0) = 0 = B \omega_1 \end{cases}$$

$$\text{Sub } \boxed{l(t) = \left[ L - l_0 - \frac{(m+m_1/2)g}{\frac{k}{m+m_1/3}} \right] \cos \omega_1 t + l_0 + \frac{g(m+m_1/2)}{\frac{k}{m+m_1/3}}}$$

$$\text{avec } \boxed{\omega_1 = \sqrt{\frac{k}{m+m_1/3}}}$$

Mouvement harmonique.

$$\text{On a } T_1 = 2\pi \sqrt{\frac{m+m_1/3}{k}} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k} \left( 1 + \frac{m_1}{3m} \right)}$$

$$\text{Sub } \boxed{T_1 = T_0 \left( 1 + \frac{m_1}{3m} \right)^{1/2}}$$

$$\text{AN: } T_1 \stackrel{\text{AN}}{\approx} T_0 \left( 1 + \frac{m_1}{6m} \right) = 2 \left( 1 + \frac{36}{6 \times 300} \right) = 2 \left( 1 + \frac{6}{300} \right)^{0,02}$$

$$\Rightarrow \boxed{T_1 = 2,04 \text{ s.}}$$

$$11) \text{ On veut } \frac{T_1 - T_0}{T_0} \leq 1\% \Leftrightarrow \frac{m_1}{6m} \leq 0,01$$

$$\Leftrightarrow \boxed{m_1 \leq 0,06m \stackrel{\text{AN}}{=} 18 \text{ g}}$$

