# Post 3 Physique Chateaubriand

# TD MÉCANIQUE nº 2

Dynamique



Capacités exigibles :

- Établir un bilan des forces sur un système et déterminer les équations du mouvement d'un point matériel ou du centre d'inertie d'un système fermé €.
- Exploiter les lois de Coulomb fournies dans les trois situations, équilibre, mise en mouvement freinage et formuler une hypothèse quant au glissement ¤.
- Établir et reconnaître l'équation d'un oscillateur harmonique \( \mathbb{H} \).

# Exercice 1 Lancement d'un projectile\*\*\* ●

Un trièdre orthonormé (Ox, Oy, Oz) est lié au sol terrestre de sorte que Oz soit vertical ascendant. Le champ de pesanteur supposé uniforme, est noté  $\vec{g} = -g\vec{u}_z$ . À l'origine des temps (t=0), un projectile ponctuel est lancé du point O. Sa masse est m, sa vitesse à l'origine  $\vec{v}_0$  est située dans le plan xOz et fait un angle  $\alpha$  avec l'horizontale. Ce projectile est soumis à la seule force de pesanteur.

Données numériques : m = 1,0 kg;  $v_0 = 100 \text{ m.s}^{-1}$  et  $g = 10 \text{ m.s}^{-2}$ .

- 1. Calculer en fonction de  $v_0$ , g et  $\alpha$  le temps nécessaire pour que le projectile atteigne sa plus haute altitude et les coordonnées de ce point S ainsi atteint. Faire l'application numérique pour  $\alpha_1 = 30^\circ$ ,  $\alpha_2 = 60^\circ$  et  $\alpha_3 = 90^\circ$ .
- 2. Déterminer la portée du tir, c'est à dire l'endroit où le point matériel retombe sur le sol.
- 3. En supposant le module  $v_0$  constant, déterminer la(les) valeur(s) de l'angle  $\alpha$  permettant d'atteindre une cible située à une distance d de l'origine du tir.
- 4. Le module  $v_0$  étant toujours supposé constant et  $\alpha$  étant variable, déterminer l'équation de la courbe du plan xOz séparant les points de ce plan pouvant être atteints par le projectile, de ceux qui ne seront jamais atteints.

# Exercice 2 Masse reliée à deux ressorts \( \mathbb{H} \)

On fixe un mobile à deux murs par deux ressorts, de raideurs  $k_1$  et  $k_2$  et de longueurs à vide  $\ell_{01}$  et  $\ell_{02}$ . Les points de fixations sont aux abscisse x=0 et x=L.

- 1. Exprimer la résultante des forces élastiques subies par le mobile.
- 2. Montrer que l'ensemble des deux ressorts est équivalent à un unique ressort de raideur  $k_3$  et de longueur à vide  $\ell_{03}$ .
- 3. On écarte à l'instant t = 0 le mobile depuis sa position d'équilibre d'une distance  $A_0$  et on lâche ce mobile sans vitesse initiale. Décrire le mouvement du mobile.
- 4. Établir l'expression de la position du mobile en fonction du temps.

### Exercice 3 Oscillations verticales d'une masse \( \mathbb{H} \)

Un ressort de longueur à vide  $\ell_0$  et de raideur k est fixé en point O d'un plafond. A son autre extrémité, est attaché un mobile M de masse m, repéré par sa cote z telle que la position du mobile soit  $\overrightarrow{OM} = z\overrightarrow{u_z}$  où  $\overrightarrow{u_z}$  est le vecteur unitaire orienté suivant l'axe vertical descendant.

- 1. Effectuer un bilan des forces sur la masse.
- 2. Établir l'équation du mouvement de la masse.
- 3. Quelle est la position d'équilibre  $z_{eq}\,?$  Commenter le résultat obtenu.
- 4. On pose  $u(t) = z(t) z_{eq}$ . Trouver l'équation différentielle satisfaite par u(t).
- 5. Quelle est la période des oscillations. Commenter.
- 6. Résoudre l'équation différentielle vérifiée par u(t) lorsque le point matériel est lâché depuis sa position d'équilibre avec une vitesse  $\vec{v}_0$  ascendante.

### Exercice 4 Détermination d'une loi de force •

Un point matériel suit un mouvement dans un référentiel galiléen dont l'équation horaire en coordonnées polaires est :

$$\begin{cases} r = A(1 + \cos \omega t) \\ \theta = \omega t \end{cases}$$

Déterminer la résultante des forces qui s'exerce sur ce point matériel ( $\omega$  est constant).

# Exercice 5 Traîneau O¤

Un traîneau est tiré sur un plan incliné d'angle  $\alpha$  par rapport à l'horizontale par un fil faisant un angle  $\beta$  par rapport à la pente.

- 1. Dans le cas où le mouvement est uniforme, déterminer la réaction du sol :
  - a) En supposant que la force de traction est constante.
  - b) En supposant qu'il n'y a pas de frottement
- 2. Arrivé au sommet de la côte, le traîneau est abandonné sans vitesse initiale sur un nouveau plan incliné d'angle  $\gamma$  par rapport à l'horizontale. On suppose qu'il y a des frottements entre le traîneau et le sol (coefficient k).
  - a) Calculer l'accélération du traîneau dans la descente.
  - b) Quelle condition doit vérifier  $\gamma$  pour que le traîneau se mette en mouvement?

# Exercice 6 Point matériel élastiquement lié O¤

Un palet M de masse m, peut se mouvoir sans frottement dans le plan xOy horizontal (table à coussin d'air). Le champ de pesanteur est suivant la verticale  $Oz: \vec{g} = -g\vec{u_z}$ . Le palet est accroché à un ressort (raideur k, longueur  $l_0$  au repos) dont l'autre extrémité est fixée en O. Le point M est repéré dans la base  $(\vec{u_x}, \vec{u_y})$  par  $\overrightarrow{OM} = x\vec{u_x} + y\vec{u_y}$  et dans la base polaire  $(\vec{u_r}, \vec{u_\theta})$  par  $\overrightarrow{OM} = r\vec{u_r}$ . Le référentiel d'étude est supposé galiléen.

- 1. Quelle est la réaction  $\overrightarrow{R}$  du support plan sur le palet ?
- 2. On pose en coordonnées polaires :  $\overrightarrow{v} = v_r \overrightarrow{u_r} + v_\theta \overrightarrow{u_\theta}$  et  $\overrightarrow{a} = a_r \overrightarrow{u_r} + a_\theta \overrightarrow{u_\theta}$ . Donner les expressions des composantes radiales et orthoradiales  $v_r$ ,  $v_\theta$ ,  $a_r$  et  $a_\theta$ . Montrer que  $a_\theta$  peut s'écrire  $a_\theta = \frac{1}{r} \frac{d}{dt} (r v_\theta)$ . Dans le cas du palet M soumis à la force élastique du ressort qui passe constamment par le point O, dans le plan xOy, la composante  $v_\theta$  de la vitesse est liée à r par une relation que l'on précisera.
- 3. À l'instant t = 0, le palet est lâché sans vitesse initiale d'un point  $M_0$  tel que  $\overrightarrow{OM_0} = 1, 2l_0\overrightarrow{u_x}$ . Justifier la nature rectiligne de la trajectoire du point M et déterminer l'évolution temporelle de la longueur l du ressort et préciser l'intervalle de variation de l.
- 4. À présent on lance le palet à l'instant t=0 du point  $M_0$  tel que  $\overrightarrow{OM_0}=l_1\overrightarrow{u_x}$  avec une vitesse initiale  $\overrightarrow{v}_0=l_1\omega\overrightarrow{u_y}$  de manière à obtenir un mouvement circulaire du point M. Justifier que ce mouvement est alors circulaire uniforme et déterminer  $l_1$  en fonction de k,  $l_0$  et  $\omega$  et préciser la condition sur  $\omega$

## Exercice 7 Chute d'un caillou dans un puits •

Un garçon jette, sans vitesse initiale, un caillou de masse m dans un puits très profond. La surface de l'eau se trouve à une profondeur h du point de lancé du caillou. Les frottements de l'air sont négligés et l'évolution du caillou dans l'eau se fait en présence d'une force de frottement du type  $\overrightarrow{F} = -\alpha \overrightarrow{v}$ . On prendra  $m = 200~g,~\alpha = 0.20~{\rm kg~s^{-1}}$  et  $h = 8.0~{\rm m}$ .

- 1. Exprimer la vitesse v du caillou en fonction du temps t et de la vitesse limite  $v_l = \frac{mg}{\alpha}$ . Tracer le graphe de la vitesse v(t) en fonction du temps en faisant apparaître les pentes de la courbe à la date  $t_1$  lorsque le caillou pénètre dans l'eau.
- 2. Quelle devrait être la hauteur de lancé  $h_l$  pour que dans l'eau, le caillou évolue avec un mouvement rectiligne uniforme. Tracer le graphe de la vitesse v(t) correspondant.

### Solutions des exercices

```
 {}^{1}R\acute{e}ponses:1) \ t_{s} = \frac{v_{0}\sin\alpha}{g}, \ x_{s} = \frac{v_{0}^{2}\sin2\alpha}{2g}, \ z_{s} = \frac{v_{0}^{2}\sin^{2}\alpha}{2g}; \ 2) \ x_{p} = \frac{v_{0}^{2}\sin2\alpha}{g}; \ 3) \ \alpha_{1} = \frac{1}{2}\arcsin\frac{gd}{v_{0}^{2}} \ et \ \alpha_{2} = \frac{\pi}{2} - \frac{1}{2}\arcsin\frac{gd}{v_{0}^{2}}; \ 4) \ z = -\frac{g}{2v_{0}^{2}}x^{2} + \frac{v_{0}^{2}}{2g} 
 {}^{2}R\acute{e}ponses:4) \ x(t) = x_{eq} + A_{0}\cos\omega_{0}t \ avec \ \omega_{0} = \sqrt{\frac{k_{1}+k_{2}}{m}} 
 {}^{3}R\acute{e}ponses:2) \ m\ddot{z} + kz = mg + k\ell_{0}, \ 4) \ \ddot{u} + \frac{k}{m}u = 0, \ 5) \ T = \frac{2\pi\sqrt{m}}{\sqrt{k}} 
 {}^{4}R\acute{e}ponses:2) \ m\ddot{z} + kz = mg + k\ell_{0}, \ 4) \ \ddot{u}_{r} - 2mA\omega^{2}\sin\omega t \overrightarrow{u}_{\theta} 
 {}^{5}R\acute{e}ponses:1a) \ R_{T} = T\cos\beta - mg\sin\alpha \ et \ R_{N} = mg\cos\alpha - T\sin\beta; \ 1b) \ R_{N} = mg\cos\alpha - mg\sin\alpha \tan\beta; \ 2a) 
 a = g(\sin\gamma - k\cos\gamma); \ 2b) \ \gamma > \arctan k 
 {}^{6}R\acute{e}ponses:1) \ \overrightarrow{R} = mg\overrightarrow{u}_{z}; \ 2) \ a_{r} = \frac{-k(l-l_{0}}{m}, \ a_{\theta} = 0, \ v_{r} = \dot{r} \ et \ v_{\theta} = r\dot{\theta}; \ 3) \ \ddot{l} + \frac{k}{m}l = \frac{kl_{0}}{m}, \ \Omega = \sqrt{\frac{k}{m}}, \ l(t) = l_{0}(1+0,2\cos\Omega t); \ 4) \ l_{1} = \frac{kl_{0}}{k-m\omega^{2}} 
 {}^{7}R\acute{e}ponses:1) \ v(t) = (\sqrt{2gh} - v_{l})e^{-\frac{t-t_{1}}{\tau}} + v_{l} \ avec \ \tau = \frac{m}{\alpha}; \ 2) \ h_{l} = 4,9m
```