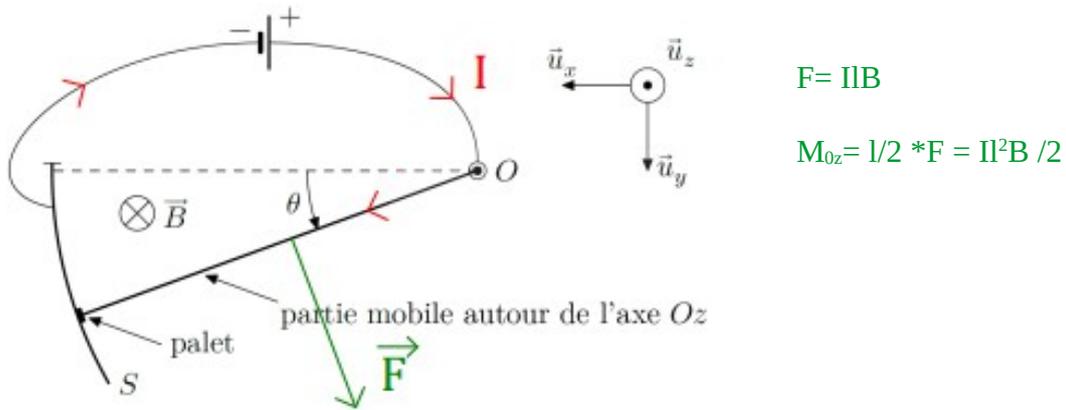


Figure 2 Modélisation simplifiée du dermographe



$$F = I l B$$

$$M_{Oz} = \frac{1}{2} * F = I l^2 B / 2$$

Théorème du moment cinétique

$$J \ddot{\theta} \vec{u}_z = \vec{\Gamma} + \vec{\mathcal{M}}_O(\vec{F}) = -K \theta \vec{u}_z + \frac{I l^2 B}{2} \vec{u}_z, \text{ d'où finalement } \ddot{\theta} + \frac{K}{J} \theta = \frac{I l^2 B}{2J}.$$

On a donc $\ddot{\theta} + \omega_0^2 \theta = A$ avec $\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{J}}$ et $A = \frac{I l^2 B}{2J}$.

Résolution de l'équation différentielle

$$\theta(t) = \frac{A}{\omega_0^2} + B \cos(\omega_0 t + \varphi) \text{ conditions initiales : à } t=0 \theta=0 \text{ et } \dot{\theta}=0 \text{ (immobile sans courant),}$$

$$\theta(0) = \frac{A}{\omega_0^2} + B \cos(\varphi) = 0 \text{ et } \dot{\theta}(0) = -B \omega_0 \sin(\varphi) = 0 \text{ On choisit } \varphi=0 \text{ donc } +B = \frac{-A}{\omega_0^2}$$

$$\theta(t) = \frac{A}{\omega_0^2} (1 - \cos(\omega_0 t)) \text{ oscillations } 0 < \theta < 2A/\omega_0^2$$

Rupture quand $\theta > \theta_s$ soit $\theta_{\max} > \theta_s$ cad $2A/\omega_0^2 > \theta_s$ $2 \frac{I l^2 B}{2J} > \frac{K}{J} \theta_s \Leftrightarrow K < \frac{I l^2 B}{\theta_s}$ A.N

$$\frac{I l^2 B}{\theta_s} = 2,2 \cdot 10^{-3} SI \text{ avec } K = 7 \times 10^{-3} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 \cdot \text{s}^{-2} \text{ on en déduit qu'il y a } \underline{\text{décollement}}$$

On cherche la plus petite valeur $t_1 > 0$ telle que $\theta(t_1) = \theta_s$, soit $A/\omega_0^2 (1 - \cos(\omega_0 t_1)) = \theta_s$

$$\cos(\omega_0 t_1) = 1 - \theta_s \frac{\omega_0^2}{A} \text{ soit } t_1 = \frac{1}{\omega_0} \arccos\left(1 - \theta_s \frac{\omega_0^2}{A}\right)$$

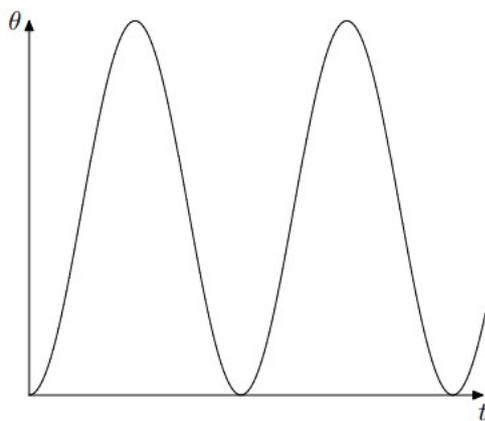
Lorsque θ atteint θ_{\max} , on est dans la phase où la partie mobile n'est plus en contact avec l'arc conducteur, on a $\ddot{\theta} + \omega_0^2 \theta = 0$ avec à $t' = t - t_1 = 0$, $\theta = \theta_s$ et $\dot{\theta}(t' = 0) = \frac{A}{\omega_0^2} \omega_0 \sin(\omega_0 t_1)$

$$\theta(t) = C \cos(\omega_0 t + \phi) \quad \text{à } t' = 0 \quad \theta_s = C \cos(\phi) \quad \text{et} \quad -C \omega_0 \sin \phi = \frac{A}{\omega_0^2} \omega_0 \sin(\omega_0 t_1)$$

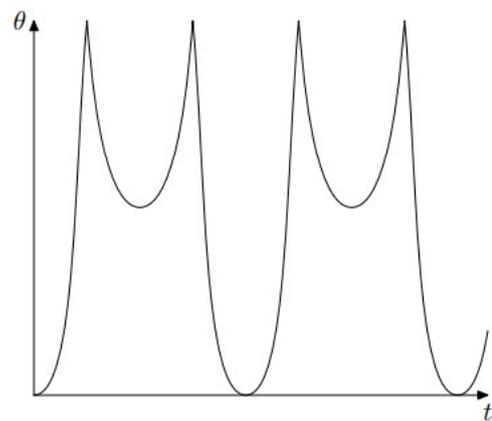
$$\theta_s = C \cos(\phi) \quad \frac{-A}{\omega_0^2} \sin(\omega_0 t_1) = C \sin \phi \quad C^2 = \left(\frac{A}{\omega_0^2} \sin(\omega_0 t_1) \right)^2 + \theta_s^2 \quad \text{et} \quad \tan \phi = \frac{-A \sin(\omega_0 t_1)}{\theta_s \omega_0^2}$$

. Si la partie mobile oscille entre $\theta_{\min} = 0$ et $\theta_{\max} = 0,096$ rad, l'aiguille a un mouvement d'amplitude totale $l(\theta_{\max} - \theta_{\min}) = 3 \times 10^{-2} \times 0,096 = 2,9$ mm.

Q14. Courbe 3



Courbe 1



Courbe 2

