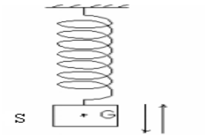
Exercices d'application:

1er Exercice : Pendule élastique vertical:

On considère un pendule élastique vertical constitué d'un ressort de constante de raideur k=20N/m et d'un corps solide de masse m=200g .

On écarte le corps S verticalement vers le bas à partir de sa position d'équilibre d'une distance égale à 3cm et on le lâche sans vitesse initiale.



A l'instant t=0 le corps passe de la position d'équilibre stable G_o dans le sens positif.

1) Déterminer l'allongement du ressort à l'équilibre $\Delta\ell_o$

2) Déterminer l'équation différentielle du mouvement.

3) Donner l'équation horaire du mouvement.

4) Déterminer la période propre du mouvement. On donne g=10N/kg.

....

1) Le système étudié :{le corps S à l'équilibre}

Bilan des forces: à l'équilibre le corps S est soumis à l'action des forces suivantes :

$\vec{P}$: son poids.

$\vec{T}_o$.: la tension du ressort à l'équilibre.

D'après la condition d'équilibre du corps S on a donc: $T_o = P = m.g \Rightarrow K.\Delta\ell_o = m.g$

$$\Delta\ell_o = \frac{m.g}{K} = \frac{0,2\times10}{20} = 0,1m = 10cm$$

....

Réponse :

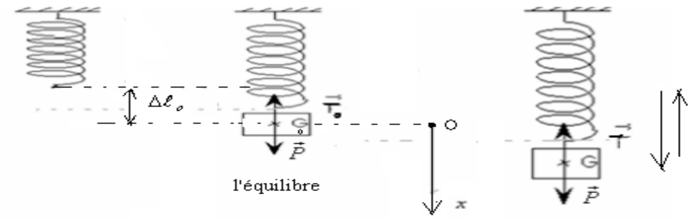
2) -Le système étudié :{le corps S } lorsqu'il effectue des oscillations.

- Bilan des forces: pendant son mouvement le corps S est soumis à l'action des forces suivantes :

$\vec{P}$: son poids.

$\vec{T}$: la tension du ressort .

On considère un repère $(O,\vec{i})$, son origine O est confondu avec le centre d'inertie G_o du corps S à l'équilibre



-Application de la deuxième loi de Newton: $\Sigma\vec{F}_{ext} = m.\vec{a}_G \quad \Rightarrow \quad \vec{P} + \vec{T} = m.\vec{a}_G$

Par projection sur l'axe ox on a: $m.g - K.\Delta\ell_o - K.x = m.a_G$ donc : $m.g - K.(\Delta\ell_o + x) = m.a_G \Rightarrow P - T = m.a_G$

Or d'après la condition d'équilibre : $m.g = K.\Delta\ell_o \Rightarrow m.g - K.\Delta\ell_o = 0$ donc: $-K.x = m.a_G$ d'où: $m.\ddot{x} + K.x = 0$

$\Rightarrow$ $\ddot{x} + \frac{K}{m}.x = 0$ C'est l'équation différentielle du mouvement.

....

3) La solution de l'équation différentielle : $\ddot{x} + \frac{K}{m}.x = 0$ est: $x = x_m.\cos(\omega_o.t + \varphi)$

D'après les données on a : . $\omega_o = \sqrt{\frac{m}{K}} = \sqrt{\frac{0,2}{20}} = 10 rad/s$ et : $x_m = 3cm$

Et d'après les conditions initiales : à t=0 , x=0 donc : et or à t=0 $\varphi = \pm\frac{\pi}{2} \Rightarrow \cos\varphi = 0 \Rightarrow 0 = x_m.\cos\varphi$

le corps passe de la position d'équilibre stable G_o dans le sens positif v>0 à t=0.

Et on a: $x = x_m.\cos(\omega_o.t + \varphi) \Rightarrow v = \dot{x} = -x_m.\omega_o.\sin(\omega_o.t + \varphi)$ donc à t=0 : $v = -x_m.\omega_o.\sin\varphi > 0 \Rightarrow$

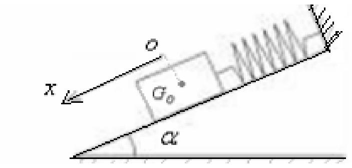
$\sin\varphi < 0$ donc $\varphi < 0$ d'où: $\varphi = -\frac{\pi}{2}$

L'équation horaire du mouvement est : $x = 3.10^{-2}.\cos(10.t - \frac{\pi}{2})$

4) La période propre du mouvement. : $T_o = 2\pi.\sqrt{\frac{m}{K}} = 2\pi.\sqrt{\frac{0,2}{20}} \approx 0,628\,s$

2ème Exercice : Pendule élastique incliné.

Un pendule élastique est placé sur un plan incliné d'un angle $\alpha = 30^o$ par rapport au plan horizontal .Le pendule élastique est constitué d'un ressort maintenue par un support fixe à l'une de ses extrémités alors que l'autre extrémité est liée à un corps solide de masse de masse m=200g . (voir schéma).



Sachant que l'allongement du ressort à l'équilibre est : $\Delta\ell_o = 8cm$

1)Déterminer l'allongement de ressort à l'équilibre .

2) On écarte le corps de sa position d'équilibre de 2cm selon la ligne de la grande pente vers le bas et on le lâche sans vitesse initiale.

a- Déterminer l'équation différentielle du mouvement.

b-Sachant que le corps passe à t=0 du point d'abscice x=+1cm dans le sens positif.

Déterminer l'équation horaire du mouvement. On donne : g=10N/kg

----

Réponse :

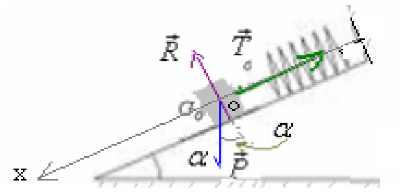
1) Système étudié {le corps solide à l'équilbre}

Bilan des forces:

$\vec{P}$: poids du cavalier.

$\vec{R}$: réaction du plan de contact elle est perpendiculaire au plan de contact car les frottements sont négligeables..

$\vec{T}_o$: Tension du ressort à l'équilibre



Condition d'équilibre: $\vec{P} + \vec{T}_o + \vec{R} = \vec{0}$

Par projection sur l'axe ox $P.\sin\alpha - T_o + 0 = 0 \Rightarrow m.g.\sin\alpha - k.\Delta\ell_o = 0$ donc : $\Delta\ell_o = \dfrac{m.g.\sin\alpha}{k}$

AN: $\Delta\ell_o = \dfrac{0{,}2.\sin 30 \times 10}{20} = 0{,}05m = 5cm$

....

2) Système étudié {le corps solide }

Bilan des forces:

$\vec{P}$: poids du cavalier.

$\vec{R}$: réaction du plan de contact elle est perpendiculaire au plan de contact car les frottements sont négligeables..

$\vec{T}$: tension du ressort lors du mouvement.

En appliquant la deuxième loi de Newton : $\vec{P} + \vec{T} + \vec{R} = m.\vec{a}_G$

Par projection sur l'axe ox: $P - T + 0 = m.a_x \Rightarrow m.g - k.(\Delta\ell_o + x) = m.a_x \Rightarrow m.g - k.\Delta\ell_o - k.x = m.\ddot{x}$

et d'après la condition d'équilibre on a : $m.g.\sin\alpha - k.\Delta\ell_o = 0$ donc : $-k.x = m.\ddot{x}$ d'où: $m.\ddot{x} + \dfrac{k}{m}.x = 0$

....

3) la solution de cette équation différentielle est de la forme suivante : $x = x_m.\cos(\omega_o.t + \varphi)$ (1) avec :

$\omega_o = \sqrt{\dfrac{m}{K}} = \sqrt{\dfrac{0{,}2}{20}} = 10 rad/s$ et : $x_m = 2cm$

Pour déterminer la valeur de φ ,on utilise les conditions initiales : à t=0 on a x=1cm

En remplaçant dans (1) on a: $1 = 2.\cos\varphi \Rightarrow \cos\varphi = \dfrac{1}{2}$ d'où: $\varphi = \cos^{-1}\dfrac{1}{2} = \pm\dfrac{\pi}{3}$

Or le corps passe à t=0 du point d'abscice x=+1cm dans le sens positif , donc sa vitesse v>0 à t=0.

Et on a : $v = \dot{x} = -x_m.\omega_o \sin(\omega_o.t + \varphi)$ et à t=o : $v = -x_m.\omega_o \sin\varphi > 0$ $\varphi = -\dfrac{\pi}{3}$ d' où : $\varphi < 0$ donc: $\sin\varphi < 0$

Equation horaire du mouvement: $x = 2.10^{-2}.\cos(10.t - \dfrac{\pi}{3})$