

1.7.2 Exercice 2

Déterminer l'énergie cinétique et l'énergie potentielle de chaque système.

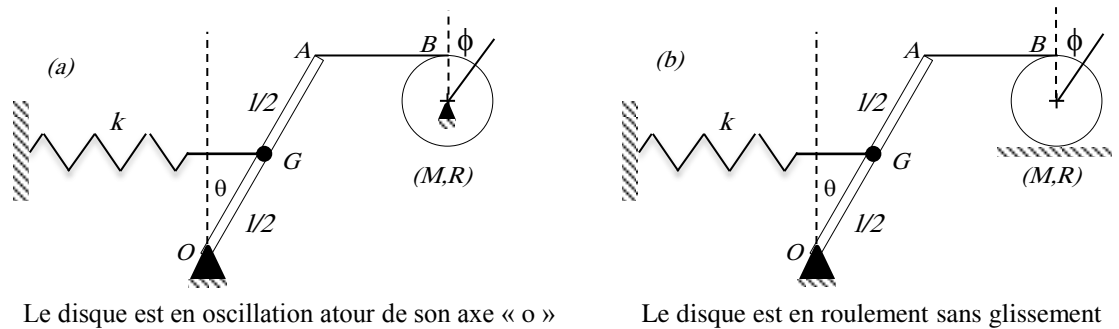


FIGURE 1.23

Corrigé de l'exercice 2

Système (a)

Énergie cinétique

$$T^{sys} = T^{bar} + T^{dis}$$

$$T^{bar} = \frac{1}{2} J_O \dot{\theta}^2$$

Or que :

$$J_O = J_G + m |OG|^2 = \frac{m l^2}{12} + m \left(\frac{l}{2}\right)^2 = \frac{m l^2}{3}$$

D'où :

$$T^{bar} = \frac{m l^2}{6} \dot{\theta}^2$$

$$T^{dis} = \frac{1}{2} J_C \dot{\phi}^2$$

Or que :

$$J_C = \frac{MR^2}{2}$$

D'où :

$$T^{dis} = \frac{MR^2}{4} \dot{\phi}^2$$

Finalement :

$$T^{sys} = \frac{m l^2}{6} \dot{\theta}^2 + \frac{MR^2}{4} \dot{\phi}^2$$

D'autre part, on a une liaison entre θ et ϕ (voir exercice 1, système "e") :

$$\phi = \frac{l}{R} \theta$$

On obtient :

$$T^{sys} = \left(\frac{m l^2}{6} + \frac{M l^2}{4} \right) \dot{\theta}^2$$

Énergie Potentielle

$$U^{sys} = U^k + U^m = \frac{1}{2} k x_G^2 - m g h$$

$$U^{sys} = \frac{1}{2} k \left(\frac{l \theta}{2} \right)^2 - m g \frac{l}{2} (1 - \cos \theta)$$

Or que pour des faibles oscillations :

$$1 - \cos \theta = \frac{\theta^2}{2}$$

D'où :

$$U^{sys} = \left(\frac{k l^2}{8} + \frac{m g l}{4} \right) \theta^2$$

Systeme (b) On a un roulement sans glissement, donc le mouvement peut être décomposé en deux : un mouvement de translation et un mouvement de rotation, d'où l'énergie cinétique :

$$T^{bar} = \frac{m l^2}{6} \dot{\theta}^2$$

$$T^{dis} = \frac{1}{2} M \dot{x}_C^2 + \frac{1}{2} J_C \dot{\phi}^2 = \frac{1}{2} M (R \dot{\phi})^2 + \frac{MR^2}{4} \dot{\phi}^2$$

$$T^{dis} = \frac{3 MR^2}{4} \dot{\phi}^2$$

D'autre part, on a une liaison entre θ et ϕ (voir exercice 1, système "f") :

$$\phi = \frac{l}{2R} \theta$$

On obtient :

$$T^{dis} = \frac{3 MR^2}{4} \dot{\phi}^2 = \frac{3 Ml^2}{16} \dot{\theta}^2$$

D'où :

$$T^{sys} = \left(\frac{m l^2}{6} + \frac{3 Ml^2}{16} \right) \dot{\theta}^2$$

L'énergie potentielle du système (b) est identique à celle du système (a)

<http://ch-rahmoune.univ-boumerdes.dz/>