

Programme de colle 9

S. Benhajlahsen → PCSI₁



Semaine du lundi 27 novembre 2023

Sommaire

I Circuit linéaire du second ordre

1

II Lois de Newton

3

Au programme cette semaine :

I Circuit linéaire du second ordre

- Circuit (R,L,C) série

On considère le montage de la figure 1. On ferme l'interrupteur à $t = 0$ et on suppose que le condensateur est initialement déchargé.

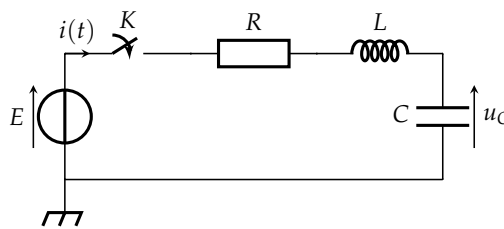


FIGURE 1 – Circuit (R,L,C) pour la charge du condensateur.

|| **Capacité exigible** : Analyser, sur des relevés expérimentaux, l'évolution de la forme des régimes transitoires en fonction des paramètres caractéristiques.

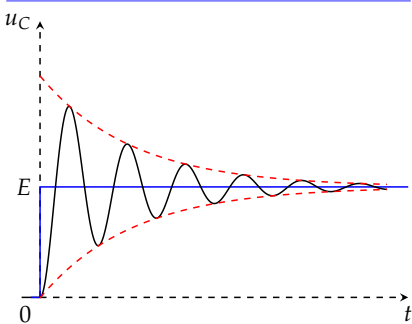


FIGURE 2 – Régime pseudopériodique d'une charge de condensateur.

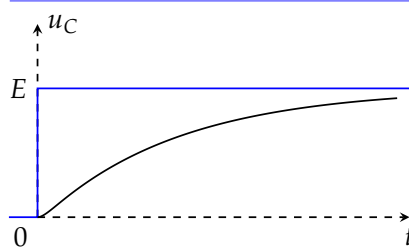


FIGURE 3 – Régime apériodique d'une charge de condensateur.

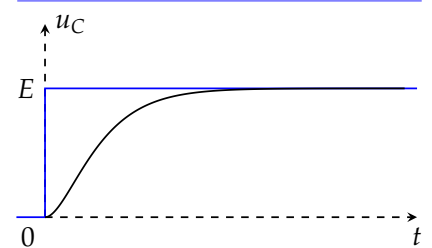


FIGURE 4 – Régime critique d'une charge de condensateur.

|| **Capacité exigible** : Prévoir l'évolution du système à partir de considérations énergétiques.

Réponse :

— Un bilan de puissance pour la charge donne :

$$\forall t > 0, \frac{d}{dt} \left[\frac{1}{2} Li^2 + \frac{1}{2} Cu_C^2 \right] = E \cdot i - R \cdot i^2$$

L'énergie électromagnétique dans le circuit sera tendanciellement augmentée par le générateur et sera diminuée par la résistance.

— Un bilan de puissance pour la décharge donne :

$$\forall t > 0, \frac{d}{dt} \left[\frac{1}{2} Li^2 + \frac{1}{2} Cu_C^2 \right] = -R \cdot i^2 \leq 0$$

Autrement dit, la résistance va produire une diminution irrémédiable de des énergies électromagnétiques stockées dans le condensateur et la bobine.

Capacité exigible : Écrire sous forme canonique l'équation différentielle afin d'identifier la pulsation propre et le facteur de qualité.

Réponse : Dans le cas d'un régime transitoire d'ordre deux, l'équation différentielle peut se mettre sous la forme canonique :

$$\frac{d^2u}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{du}{dt} + \omega_0^2 u(t) = \text{second membre} \quad (\text{cours de physique})$$

$$\frac{d^2u}{dt^2} + 2\zeta\omega_0 \frac{du}{dt} + \omega_0^2 u(t) = \text{second membre} \quad (\text{cours de SII})$$

où :

- Q le facteur de qualité (facteur sans dimension) ;
- ω_0 est la pulsation propre : c'est la pulsation obtenue lorsqu'il n'y a pas d'amortissement^a ;
- $\zeta = \frac{1}{2Q}$ le facteur d'amortissement.

^a. C'est donc la pulsation de l'oscillateur harmonique associé.

Capacité exigible : Décrire la nature de la réponse en fonction de la valeur du facteur de qualité.

Réponse : On distinguera :

- le régime pseudo-périodique obtenu pour $Q > \frac{1}{2}$: c'est un régime de faible amortissement où le « retour à l'équilibre » se fait *via* une oscillation amortie ;
- le régime aperiodique obtenu pour $Q < \frac{1}{2}$: c'est un régime d'amortissement élevé ;
- le régime critique qui est la situation où $Q = \frac{1}{2}$

Capacité exigible : Déterminer la réponse détaillée dans le cas d'un régime libre ou d'un système soumis à un échelon en recherchant les racines du polynôme caractéristique.

Capacité exigible : Déterminer un ordre de grandeur de la durée du régime transitoire selon la valeur du facteur de qualité.

Réponse : Le temps caractéristique du régime transitoire est $\tau = \frac{1}{\zeta\omega_0} = \frac{2Q}{\omega_0}$. En effet, ces différents régimes s'atténue comme $\exp\left(-\frac{t}{\tau}\right) = \exp\left(-\frac{\omega_0 \cdot t}{2Q}\right)$.

II Lois de Newton

- Masse d'un système. Conservation de la masse pour système fermé.

|| **Capacité exigible** : Exploiter la conservation de la masse pour un système fermé.

|| **Remarque** : Un système fermé est un système qui n'échange pas de masse avec l'extérieur.

- Quantité de mouvement d'un point et d'un système de points. Lien avec la vitesse du centre de masse d'un système fermé.

|| **À retenir** : La quantité de mouvement^a d'un point M de masse en mouvement dans le référentiel \mathcal{R} est le vecteur :

$$\vec{p}(M/\mathcal{R}) = m \vec{v}(M/\mathcal{R})$$

 a. linear momentum en anglais.

|| **Capacité exigible** : Établir l'expression de la quantité de mouvement pour un système de deux points sous la forme $\vec{p} = m \vec{v}(G/\mathcal{R})$.

|| **Réponse** : Dans le cas d'un système \mathcal{S} formé de masses ponctuelles m_1 et m_2 (voir figure 5), la quantité de mouvement s'écrit :

$$\vec{p}(\mathcal{S}/\mathcal{R}) = \vec{p}(M_1/\mathcal{R}) + \vec{p}(M_2/\mathcal{R}) = m_1 \vec{v}(M_1/\mathcal{R}) + m_2 \vec{v}(M_2/\mathcal{R})$$

On peut définir le centre de masse G du système par :

$$\vec{0} = m_1 \overrightarrow{GM_1} + m_2 \overrightarrow{GM_2} \iff \overrightarrow{OG} = \frac{m_1 \overrightarrow{OM_1} + m_2 \overrightarrow{OM_2}}{m_1 + m_2}$$

En dérivant cette relation, on obtient alors :

$$\vec{v}(G/\mathcal{R}) = \frac{m_1 \vec{v}(M_1/\mathcal{R}) + m_2 \vec{v}(M_2/\mathcal{R})}{m_1 + m_2}$$

puis

$$\vec{p}(\mathcal{S}/\mathcal{R}) = \vec{p}(M_1/\mathcal{R}) + \vec{p}(M_2/\mathcal{R}) = (m_1 + m_2) \vec{v}(G/\mathcal{R})$$

Ainsi, la quantité de mouvement du système est la quantité de mouvement du centre de masse G auquel on a affecté toute la masse.

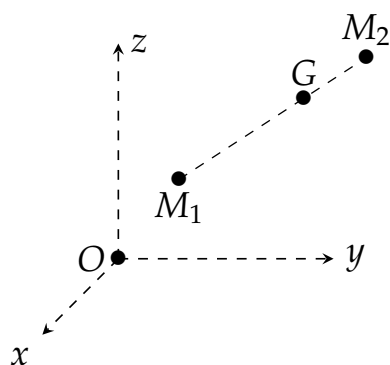


FIGURE 5 – Système \mathcal{S} formé de deux masses ponctuelles. G est son centre de masse.

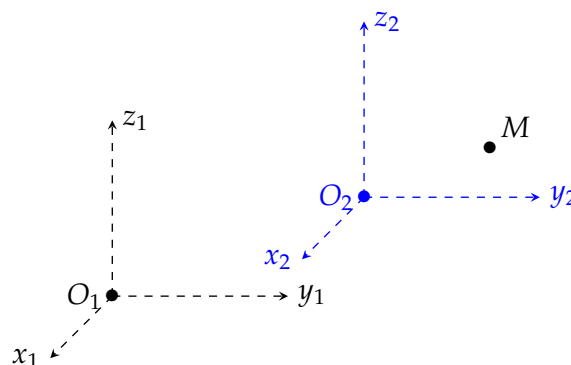


FIGURE 6 – Deux référentiels \mathcal{R}_1 et \mathcal{R}_2 .

- Première loi de Newton : principe d'inertie. Référentiels galiléens.

|| **Capacité exigible** : Décrire le mouvement relatif de deux référentiels galiléens.

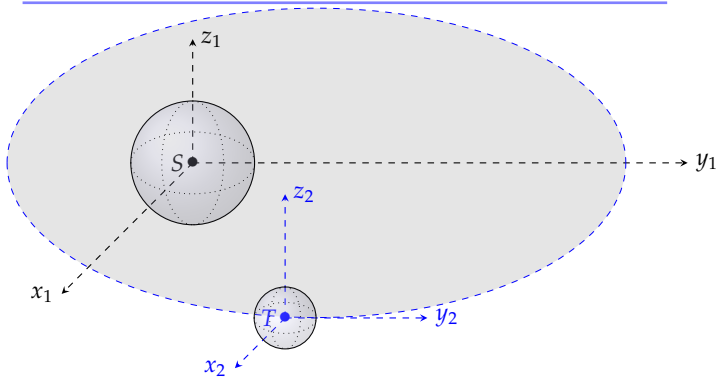


FIGURE 7 – Référentiels héliocentrique et géocentrique. On a rajouté en gris le plan de l'écliptique.

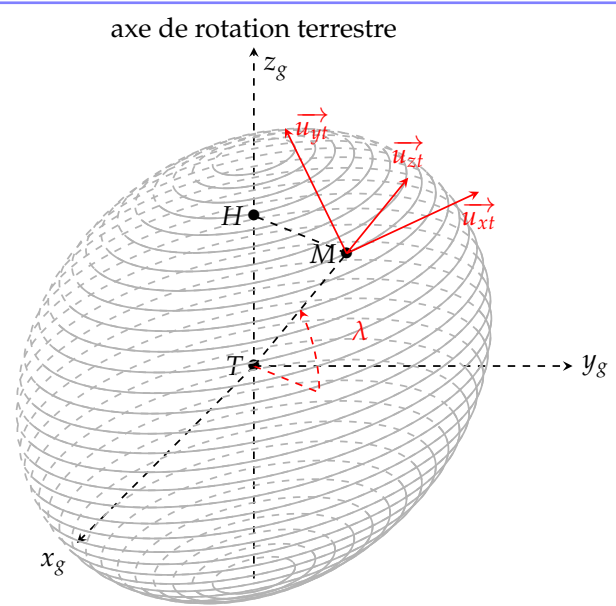


FIGURE 8 – Référentiel terrestre en rouge. λ est la latitude.

À retenir

Il existe une classe de référentiels, appelés référentiels galiléens, dans lesquels, un point matériel isolé ou pseudo-isolé est en mouvement rectiligne uniforme.

Remarque : Dans un référentiel considéré galiléen, on dira que le **principe d'inertie** ou **première loi de Newton** s'applique.

Remarque : Le choix du référentiel galiléen n'a pas de conséquence sur le principe d'inertie. En effet, deux référentiels galiléens \mathcal{R}_1 et \mathcal{R}_2 galiléens sont en translation rectiligne et uniforme l'un par rapport à l'autre (voir figure 6). Ainsi, les vitesses de M par rapport aux référentiels \mathcal{R}_1 et \mathcal{R}_2 vérifient :

$$\vec{v}(M/\mathcal{R}_1) = \vec{v}(M/\mathcal{R}_2) + \vec{v}_e$$

où \vec{v}_e est la vitesse de translation \mathcal{R}_2 par rapport à \mathcal{R}_1 qui est constante au cours du temps. Si on dérive la loi de composition des vitesses précédente, on obtient :

$$\vec{a}(M/\mathcal{R}_1) = \vec{a}(M/\mathcal{R}_2)$$

- Notion de force. Troisième loi de Newton.

Capacité exigible : Établir un bilan des forces sur un système ou sur plusieurs systèmes en interaction et en rendre compte sur un schéma.

- Deuxième loi de Newton. Théorème¹ de la quantité de mouvement.

Capacité exigible : Déterminer les équations du mouvement d'un point matériel ou du centre de masse d'un système fermé dans un référentiel galiléen.

- Force de gravitation. Modèle du champ de pesanteur uniforme au voisinage de la surface d'une planète. Mouvement dans le champ de pesanteur uniforme.

Remarque Le poids est **légèrement différent** de la force de gravitation par suite de la rotation de la Terre. Si on note G la constante de gravitation, M_T la masse de la Terre, R_T le rayon de la Terre, Ω_T le taux de rotation de la Terre dans le référentiel géocentrique et λ la latitude du point sur le sol sous la forme :

$$\vec{g} = -\frac{GM_T}{R_T^2} \vec{u}_{zg} - \vec{a}_e = -\frac{GM_T}{R_T^2} \vec{u}_{zg} + \Omega_T^2 \cdot \overrightarrow{HM}$$

Le point H étant le projeté orthogonal de M sur l'axe de rotation terrestre (voir figure 8).

Capacité exigible : Etudier le mouvement d'un système modélisé par un point matériel dans un champ de pesanteur uniforme en l'absence de frottement.

- Modèles d'une force de frottement fluide. Influence de la résistance de l'air sur un mouvement de chute.

Capacité exigible : Exploiter, sans la résoudre analytiquement, une équation différentielle : analyse en ordres de grandeur, détermination de la vitesse limite, utilisation des résultats obtenus par simulation numérique. Écrire une équation adimensionnée.

- Modèle linéaire de l'élasticité d'un matériau.

Capacité exigible : Modéliser un comportement élastique par une loi de force linéaire ; extraire une constante de raideur et une longueur à vide à partir de données mesurées ou fournies. Analyser la limite d'une modélisation linéaire à partir de documents expérimentaux.

- Tension d'un fil. Pendule simple.

Capacité exigible : Établir l'équation du mouvement du pendule simple. Justifier l'analogie avec l'oscillateur harmonique dans le cadre de l'approximation linéaire.

- Modèle des lois de frottement de glissement : lois de Coulomb.

Capacité exigible : Exploiter les lois de Coulomb fournies dans les trois situations : équilibre, mise en mouvement, freinage. Formuler une hypothèse (quant au glissement ou non) et la valider.

Lois de Coulomb

Coulomb établit le premier des lois simples du frottement sec^a. Si on étudie le mouvement du solide S_1 par rapport au solide S_2 . Le solide support S_2 exerce sur le solide S_1 des actions de contact appelés **réaction du support** $\vec{R} = \vec{R}_N + \vec{R}_T$ (voir figure 9) qui se décompose en :

- la **réaction normale** \vec{R}_N dirigée généralement du support vers le solide étudié^b tant qu'il y a contact entre les deux solides. Le contact cesse dès lors que $\|\vec{R}_N\| = 0$.
- la **réaction tangentielle** ou **force de frottement solide** qui appartient au plan tangent au contact entre les deux solides.
- si les solides glissent l'un par rapport à l'autre alors :

$$\|\vec{R}_T\| = f_d \cdot \|\vec{R}_N\|$$

où f_d est le coefficient de frottement dynamique.

- dans un cas de non-glissement :

$$\|\vec{R}_T\| < f_s \cdot \|\vec{R}_N\|$$

où f_s est le coefficient de frottement statique.

Le glissement s'amorce alors lorsque :

$$\|\vec{R}_T\| = f_s \cdot \|\vec{R}_N\|$$

^a. en reprenant une partie des travaux de Guillaume Amontons.

^b. ici, le solide S_1 .

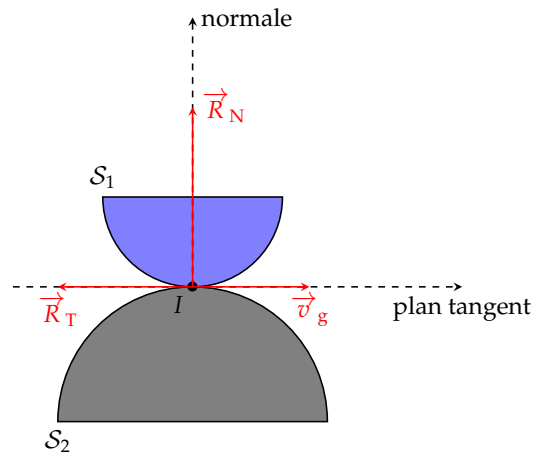


FIGURE 9 – Contact entre deux solides.
