

**Titre :** Systèmes conservatifs à 1 degré de liberté

**Présentée par :**

**Rapport écrit par :**

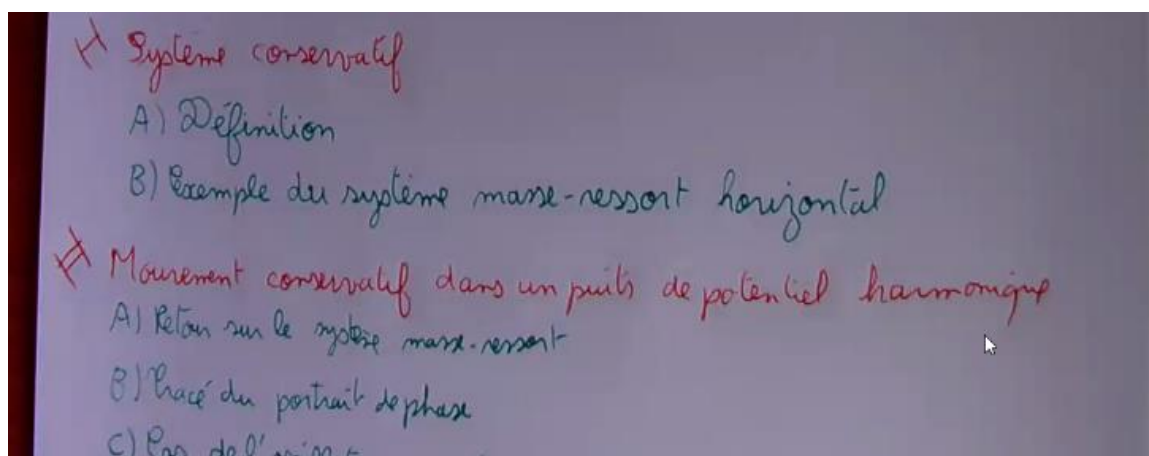
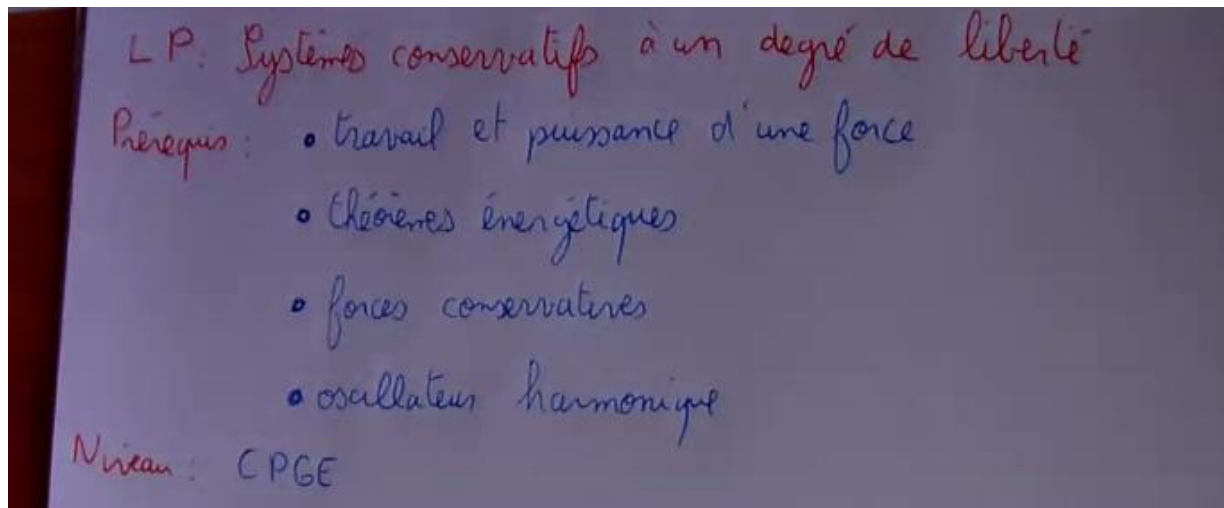
**Correcteur :**

**Date :**

**Bibliographie de la leçon :**

| Titre   | Auteurs | Éditeur | Année |
|---|---------|---------|-------|
| <a href="https://uhincelin.pagesperso-orange.fr/LP49_BUP_portrait_phase_os_cil.pdf">https://uhincelin.pagesperso-orange.fr/LP49_BUP_portrait_phase_os_cil.pdf</a> |         |         |       |
|   |         |         | 2016  |
|   |         |         |       |

**Plan détaillé**



Maîtriser TEM.

On commence par définir le cadre et on développera le reste sur un exemple.

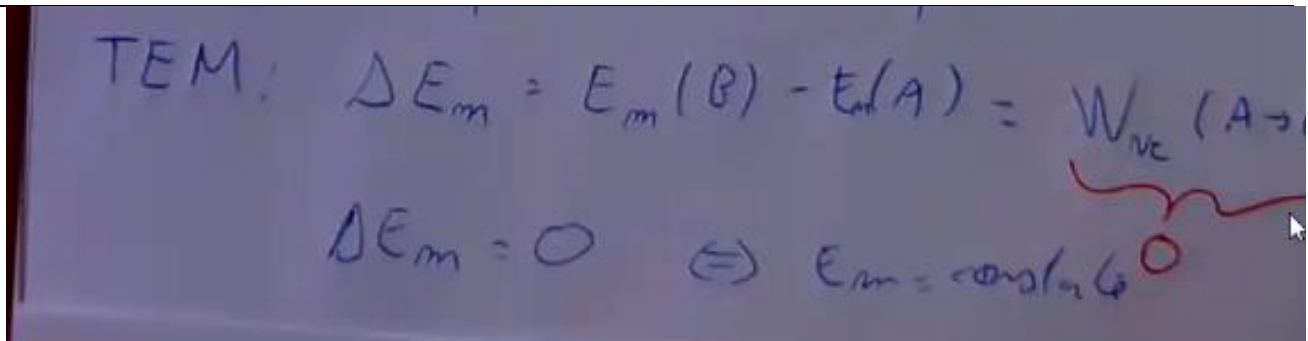
1A) degré de liberté : désigne un paramètre indépendant dans la description d'un système dynamique. Il peut évoluer sans contrainte dans le temps.

[2 :30]

La notion de conservation est relative à l'énergie mécanique. Un système conservatif est soumis que à des forces conservatives ou à des forces non conservatives qui ne travaillent pas.

(Voir définition du travail des forces).

D'après le théorème de l'énergie mécanique :  $E_m$  pour une trajectoire entre point A et B est égal à la somme des travaux des forces non conservatives entre A et B.



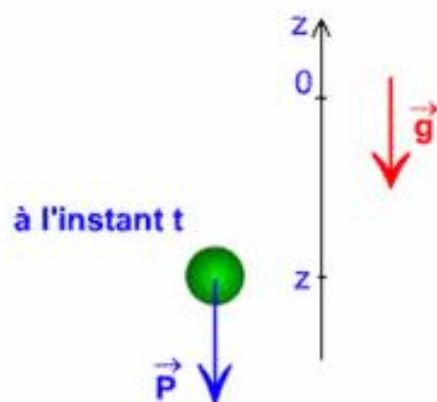
TEM:  $\Delta E_m = E_m(B) - E_m(A) = W_{nc}(A \rightarrow B)$   
 $\Delta E_m = 0 \Rightarrow E_m = \text{constante}$

D'où la définition du système conservatif.

On illustre ce problème avec un exemple, la chute libre

SLIDE » :

## La balle en chute libre : un système conservatif

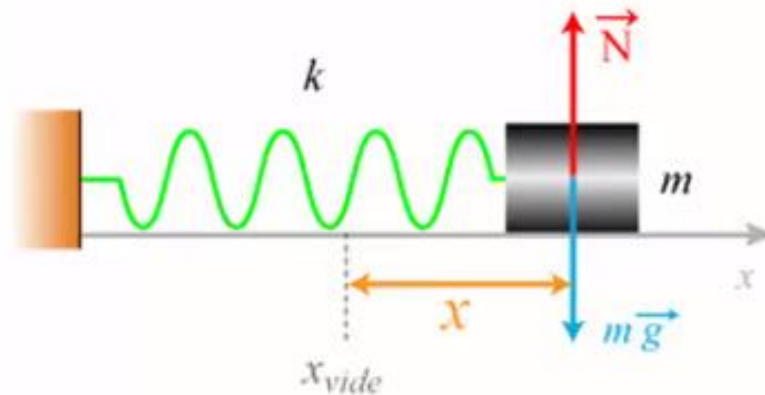


Définir le système, référentiel etc.

Poid conservatif.

**B) [7 :11]**

## Schéma de l'oscillateur horizontal masse ressort



<http://res-nlp.univ-lemans.fr/>

Présenter le système.

La réaction du support commence dans le bas du solide ! (superposition) dans le schéma.

On étudie dans ref galileen.

On commence par trouver l'EP du système.

Poid conservatif  
Ressort conservatif

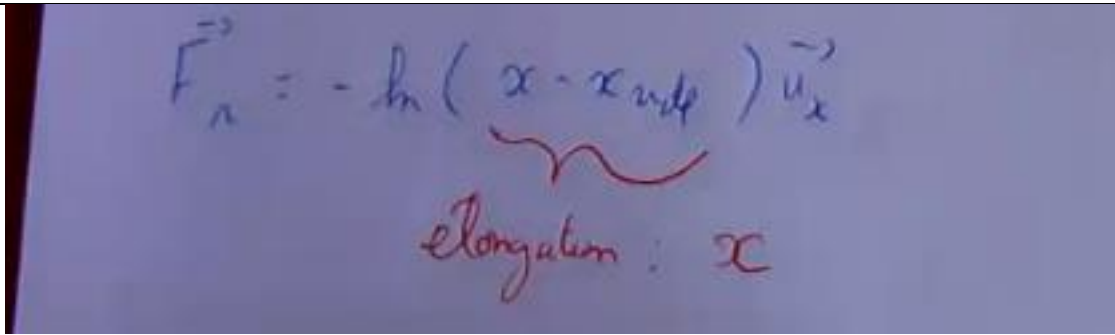
Réaction du support ?

Écrire le travail de la réaction du support : Déplacement que sur axe x.

$$B) \quad \delta W(\vec{N}) = \vec{N} \cdot d\vec{OM} = \vec{N} \cdot dx \vec{u}_x$$

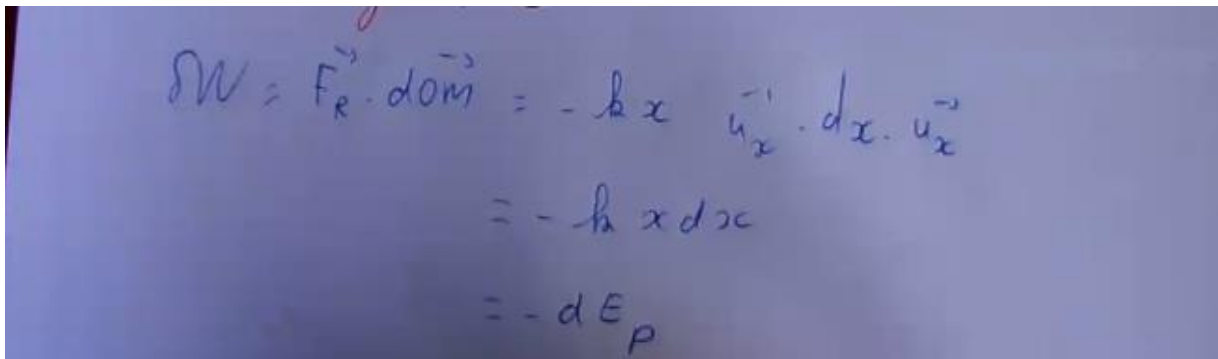
Travail de la force de rappel ?

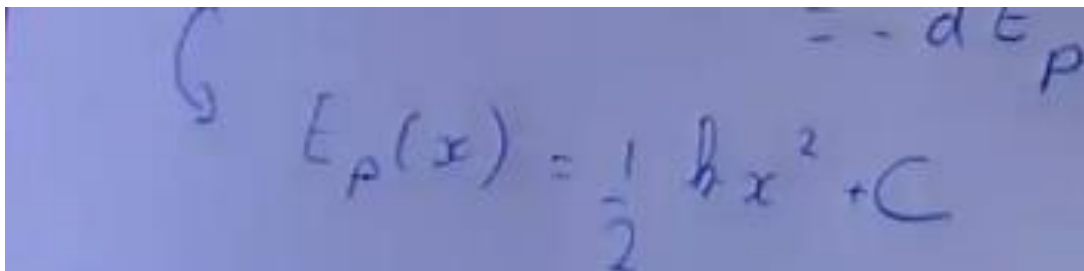
On introduit élongation (dif entre position de la masse et la position d'équilibre)


$$\vec{F}_n = -k(x - x_{eq})\vec{u}_x$$

elongation:  $x$

On regarde le travail élémentaire pour trouver l'expression du travail de la force.

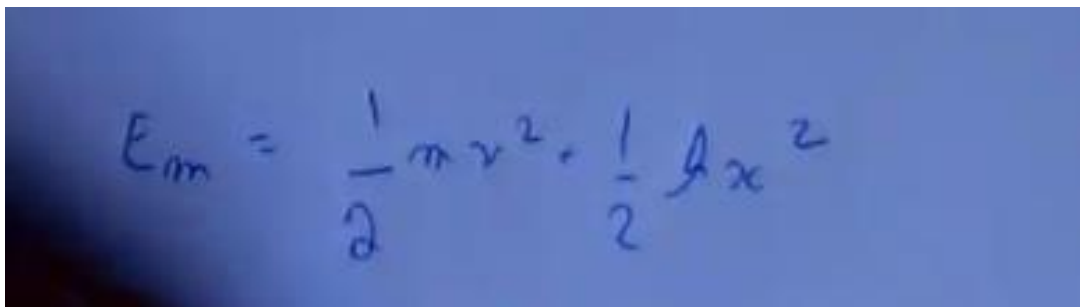

$$\begin{aligned} dW &= \vec{F}_n \cdot d\vec{om} = -kx \vec{u}_x \cdot dx \vec{u}_x \\ &= -kx dx \\ &= -dE_p \end{aligned}$$


$$E_p(x) = \frac{1}{2} kx^2 + C$$

Alors :

On pose  $E_p = 0$  dans la position d'équilibre donc  $C = 0$  (élongation  $x = 0$ )

On applique le théorème de l'énergie mécanique :


$$E_m = \frac{1}{2} mv^2 + \frac{1}{2} kx^2$$

Alors

$$\frac{dE_m}{dt} = m \ddot{x} \dot{x} + k x \dot{x} = 0$$

Si la masse n'est pas immobile on divise par  $x'$ .

On retrouve l'oscillateur harmonique.

$$\ddot{x} + \left(\frac{k}{m}\right)x = 0$$

$\omega_0^2$

$$x(t) = x_m \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

Ceci nous permet de trouver les positions d'équilibre du système et sa stabilité.

$E_p$  est une parabole. Nous avons des oscillations, donc des échanges entre l'énergie potentielle et cinétique.

Si on intègre dans le temps alors on trouve que :

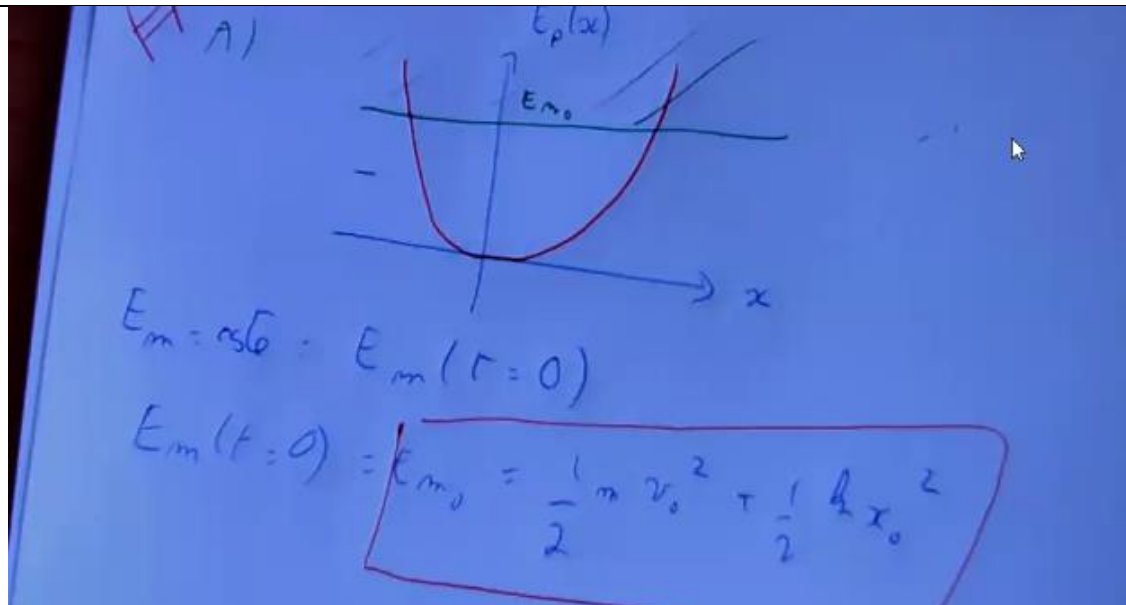
$$E_m = E_c + E_p = cst$$

$$E_c = E_m - E_p > 0 \Rightarrow E_m > E_p$$

II) [18 :45]

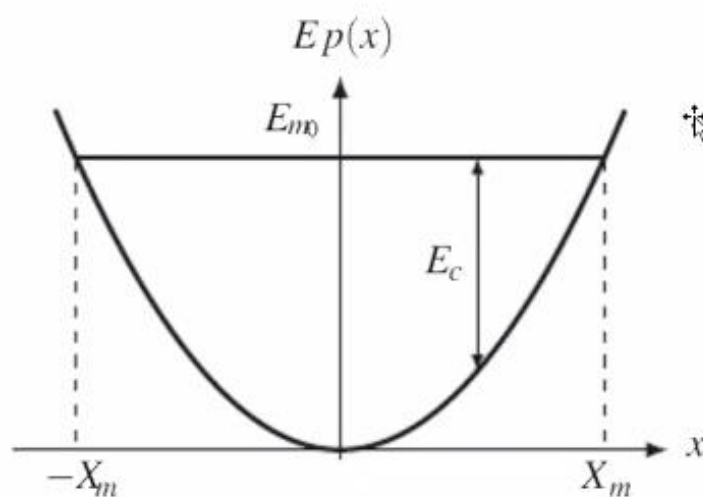
A) la masselotte bouge dans un puits de potentiel harmonique.

Or l'énergie mécanique est constante ! on peut trouver la valeur avec les conditions initiales.



Ceci fait que il y a une partie de l'espace qui est interdite à la masselote !

SLIDE :



Tout-en-un PCSI – [Salamito et al -2017](#)

On determine l'expression de  $X_m$

Alors énergie cinétique nulle !

(montrer animation université de le mans)

Alors :

$$\begin{aligned}
 E_m(x=x_m) &= E_c(x=x_m) + E_p(x=x_m) \\
 &= 0 \\
 &= \frac{1}{2} k x_m^2 \\
 &= \frac{1}{2} m v_0^2 + \frac{1}{2} k x_0^2
 \end{aligned}$$

D'où :

$$\Rightarrow x_m = \sqrt{x_0^2 + \frac{m}{k} v_0^2}$$

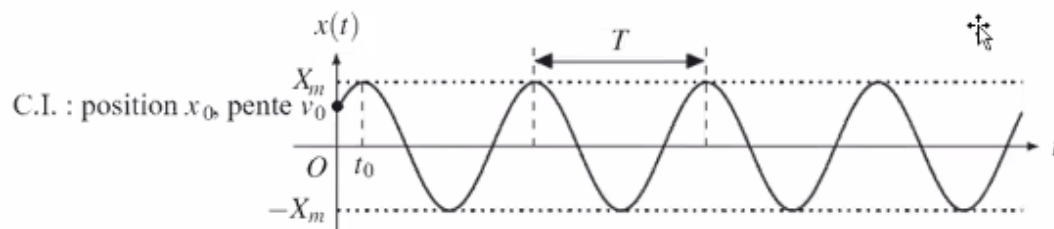
[24 :00]

On a trouvé l'amplitude maximale, il nous reste plus qu'à déterminer la phase  $\phi_0$ .

$$\begin{aligned}
 \ddot{x} + \omega_0^2 x &= 0 & x(t) &= x_m \cos(\omega_0 t + \phi_0) \\
 x_0 &= x_m \cos \phi_0 \\
 \dot{x}(t) &= -x_m \omega_0 \sin(\omega_0 t + \phi_0) \\
 \dot{x}(t=0) &= v_0 = -x_m \omega_0 \sin \phi_0
 \end{aligned}$$



Alors ;



Tout-en-un PCSI – [Salamito et al -2017](#)

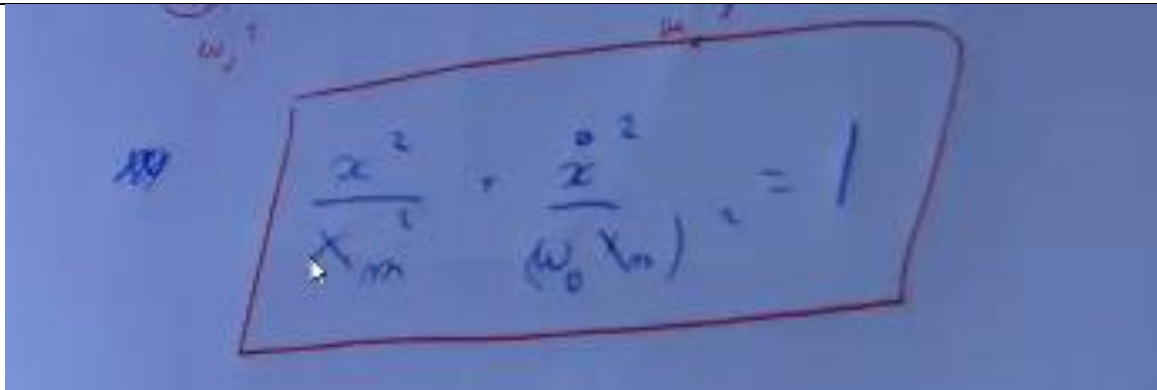
[26 :00]

B) Portrait de phase :

$$B) \quad \frac{1}{2} k x^2 + \frac{1}{2} m \dot{x}^2 = \frac{1}{2} k x_m^2$$

$$\hookrightarrow \frac{k}{m} x^2 + \dot{x}^2 = \frac{k}{m} x_m^2$$

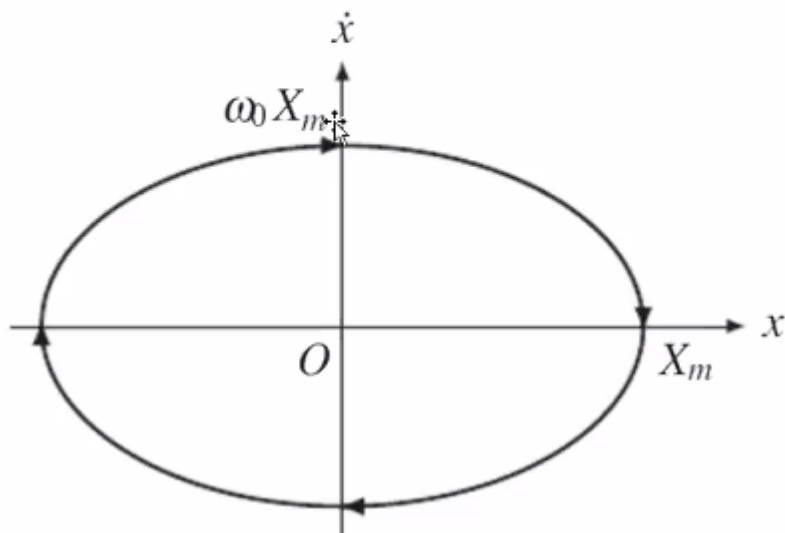
On reecrit les équations, on reconnait la pulsation propre du système :



A handwritten equation in blue ink, enclosed in a hand-drawn blue rectangle. The equation is  $\frac{x^2}{x_m^2} + \frac{\dot{x}^2}{(\omega_0 x_m)^2} = 1$ . To the left of the rectangle, there is a small handwritten '10' and some faint scribbles.

On reconnait l'équation d'une ellipse

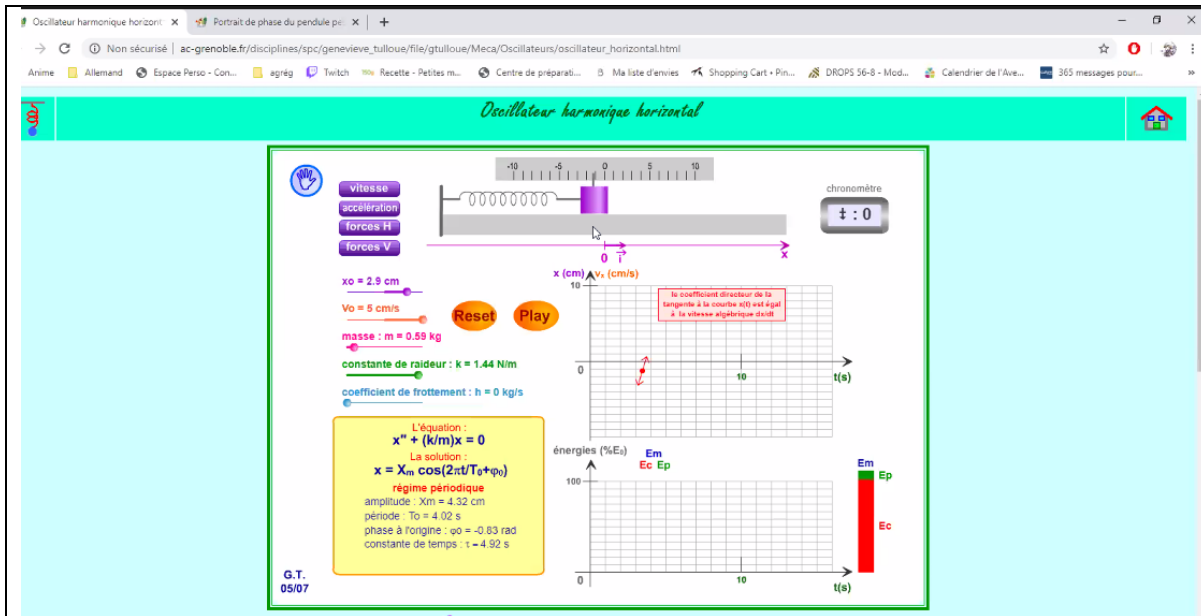
## Portrait de phase de l'oscillateur masse-ressort non amorti



Tout-en-un PCSI – [Salamito et al -2017](#)

La trajectoire du portrait de phase est fermée. Mouvement périodique d'amplitude  $x_m$ .

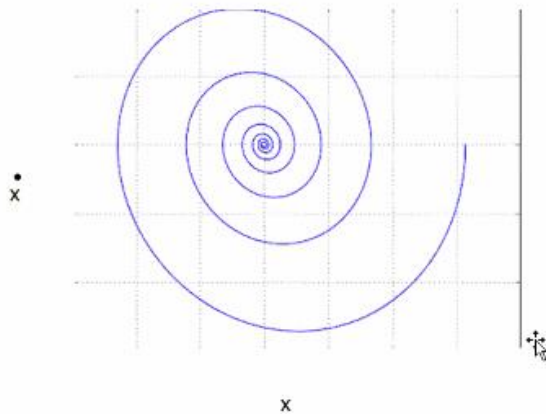
Que se passe-t-il quand un système n'est plus conservatif ? exemple frottement dans notre système.



Montrer avec et sans coef de frottement.

Comment change le portrait de phase ?

## Portrait de phase de l'oscillateur masse-ressort amorti



Le dessiner au tableau avec les axes graduées.

Conclusion [30 :]00

Étude énergétique très adaptée car equation qu'on sait résoudre. Portrait de phase bon outil.

Questions posées par l'enseignant

**C'est quoi l'intérêt de passer par le TEM, qu'est-ce que ça apporte ?**

**Attention, la chute libre est un système conservatif et pourtant ça n'entraîne pas des oscillations !**

**Pourquoi la masselote oscille entre les 2 positions ?**

L'énergie mécanique est constante, or la position pour laquelle la vitesse est nulle (celle où  $E_p$  est maximale), n'est pas la position d'équilibre.

Ceci est clair quand on voit le portrait de phase !.

**Comment on construit le portrait de phase ?**

On repère à différents  $t$  position et vitesse.

**Pourquoi les flèches sont dans ce sens ?**

L'énergie cinétique est positive, l'intégrale du portrait de phase nous donne  $E_c$ , donc ceci impose le sens.

**Que peut-on dire si on se place dans un point de l'ellipse ?**

**Il faut faire le lien entre le portrait de phase et la courbe de la cuvette de potentiel !**

**Que se passe-t-il en  $X = X_m$  ?**

**C'est quoi l'isochronisme ?**

Période d'oscillations ne dépend pas de l'amplitude.

**Quelle expérience on aurait pu monter ?**

**Système masse ressort, pendule.**

**Les méthodes présentées sont générales ou valables que pour le système présentée ?**

**Comment on définit une position d'équilibre ?**

- vitesse nulle et dérivée de l'énergie potentielle est nulle en cette position ?

**Comment on caractérise cet équilibre ? (stable/instable)**

**Et si la dérivée est nulle ?**

- On regarde la prochaine dérivée non nulle

**Comment montrer la portée de cet exemple ?**

Oscillations autour des positions d'équilibre ?

**Si un système de plusieurs degrés de liberté ?**

On peut construire un espace de phase à plusieurs dimensions. Par contre si on rajoute des lois de conservation (moment cinétique, etc.) on peut alors éliminer des degrés de liberté et ramener le problème à un pb à un degré de liberté.

### **Le portrait de phase est propre à la mécanique ?**

Non en électronique aussi.

#### **Commentaires donnés par l'enseignant**

- Il ne faut pas se restreindre à l'oscillateur harmonique.
- Aantage du portrait de phase : on accède à des informations exactes pour des systèmes non lineaires. Le pendule pesant est un bon exemple (hors programme !).
- Il faut impérativement faire le lien entre le portait de phase et le potentiel présentée.
- On s'affranchit des forces inconnues qui ne jouent pas un rôle une fois qu'o projette sur la trajectoire.
- Faire la leçon sur le pendule est tout à fait convenable.
- Parler du point de « Rebroussement » : la vitesse s'annule et change de signe ! Prendre le temps d'expliquer ceci.
- Système de kepler est un problème conservatif avec potentiel effectif !
- Discussion des états de diffusion est à faire !
- caracterisation des positions d'équilibre : Extremat de  $E_p$  on fait un DL. Autour d'un minimum on retrouve l'oscillateur harmonique ! OH est une approximation du minimum de n'importe quel potentiel harmonique !
- Ne pas faire la resolution de l'oscillateur harmonique.
- Il faut tracer et discuter les spirales (on perd la sym ;etrie par rapport à  $x$  !)
- Montrer le potentiel de Kebler juste avec l'équation  $E_m = E_c + V(x)$  (avec le potentiel de kepler pour  $V(x)$ ) et l'étudier via le portrait de phase !. Ça montre un autre exemple.

#### **Degré de liberté :**

**Variable ou coordonné qui décrit l'état d'un système physique et n'est pas soumise à une contrainte. Exemple du solide indeformable. Si on le contraint sur un rail on réduit ses degrés de lberté. Un degé de liberté l'état (ex. position) du système.**

**Partie réservée au correcteur**

### **Avis général sur la leçon (plan, contenu, etc.)**

Choix de plan risqué. Après une discussion de la résonance d'un circuit RLC, le reste du temps a été passé à discuter une résonance en astrophysique. Du coup, plusieurs notions importantes n'ont pas pu être présentées.

### **Notions fondamentales à aborder, secondaires, délicates**

Pour pouvoir transférer efficacement de l'énergie ou de la quantité de mouvement en forçant un système, il faut que le forçage satisfasse une condition de résonance qui peut être une relation entre deux fréquences ou une relation entre deux longueurs.

Dans le cas temporel, la condition entre les deux fréquences dépend du type de forçage, additif ou paramétrique.

La dissipation masque le phénomène de résonance. Sans dissipation, la réponse du système forcé est qualitativement différente à résonance (transfert moyen d'énergie non nul) ou hors résonance (pas de transfert moyen d'énergie quel que soit l'intensité du forçage).

Il ne faut pas se limiter au circuit RLC ou à son équivalent mécanique. La formule de Bragg se montre en 2 lignes de calcul et permet de discuter de nombreux exemples de résonance. En incidence normale, elle permet de discuter l'effet d'un forçage spatial d'une onde par le potentiel cristallin et d'expliquer l'existence de bandes de conduction. Elle est analogue à la condition de résonance paramétrique dans le cas temporel. On peut aussi discuter le Fabry-Pérot (plus long).

### **Expériences possibles (en particulier pour l'agrégation docteur)**

Circuit RLC ou son équivalent mécanique.

Oscillateur paramétrique avec un pendule de longueur adaptée suspendu à un ressort.

Résonances acoustiques dans un tuyau, résonances dans un long câble coaxial, dans un Fabry-Pérot, etc

### **Bibliographie conseillée**

Landau-Lifchitz, Mécanique : discussion de la résonance de l'oscillateur harmonique sans dissipation.

Soutif, Vibration, propagation, diffusion : oscillateur paramétrique, divers exemples de résonance.

Rocard, Dynamique générale des vibrations : résonance par confusion de fréquences.