MODULE CP23 : MÉCANIQUE I DS DE MÉCANIQUE I

DURÉE DE L'ÉPREUVE : 1H30MIN

. N.B : LA CLARTÉ DE LA RÉDACTION SERA COMPTÉE SUR 1 POINT.

EXERCICE 1 :

Un mobile M se déplaçant dans le plan Oxy du repère $\Re(Oxyz)$, tel que

$$\overrightarrow{OM} = t \overrightarrow{i} + at^2 \overrightarrow{j}$$

1. Déterminer l'équation de la trajectoire et donner sa nature

2. Déterminer les vecteurs vitesse \overrightarrow{V} et accélération \overrightarrow{u} . Calculer leurs modules

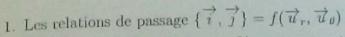
3. Dans un repère de Frenet, déterminer les composantes normale \overrightarrow{d}_N et tangentielle \overrightarrow{d}_T du vecteur accélé-

4. En déduire le rayon de courbure R_c

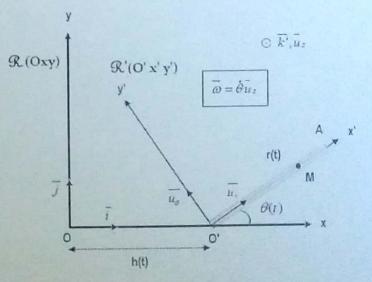
5. Déterminer les expressions des coordonnées polaires τ et θ en fonction de t

EXERCICE 2:

Dans un repère fixe $\Re(Oxy)$ muni de la base orthonormée directe $(O, \overrightarrow{i}, \overrightarrow{j}, \overrightarrow{k})$, un point O' est animé d'un mouvement le long de l'axe Ox, où $\overrightarrow{OO'} = h(t)$. Une tige mince O'A tourne autour de O' dans le plan (Oxy). Un mobile ponctuel M se déplaçant le long de la tige de O' vers A, tel que $\overrightarrow{O'M} = r(t)$ et $\Re(Oxy)$ $(\overrightarrow{i'}, \overrightarrow{O'M} = \overrightarrow{\theta})$. On considère le référentiel mobile $\Re'(O'x'y')$ d'origine O' dont l'axe O'x' coïncide avec la tige O'A et rapporté à la base polaire $(\overrightarrow{u}_r, \overrightarrow{u}_\theta, \overrightarrow{u}_z)$ (voir figure). Déterminer (en fonction de \overrightarrow{u}_r et $\overrightarrow{u}_\theta$):



- 2. La vitesse et l'accélération de O' par rapport à R
- 3. Les vitesses relative et d'entrainement du mobile M
- 4. Les accélérations, relative, d'entrainement et de Coriolis du point M.
- 5. L'expression de la vitesse absolue



EXERCICE 3:

Soit un système mécanique constitué d'une tige de masse négligeable, on soude à son extrêmité, une petite boule métallique M de masse m. Celle-ci est reliée, d'un coté, à un ressort de constante de raideur k et de l'autre côté, à un amortisseur hydraulique de constante d'amortissement μ (voir figure). La boule est écartée d'un angle $\theta \le 10^\circ$ de sa position d'équilibre (la verticale), est lâchée sans vitesse initiale. On rappelle que la boule est soumise, lors de son mouvement, à une force de frottement visqueux $\overrightarrow{f} = \mu \overrightarrow{v}$. Déterminer en justifiant la réponse :

- 1. L'expression de l'énergie cinématique E_c
- 2. L'expression de l'énergie cinématique E_p
- L'expression de l'équation différentielle du mouvement (EDM) de la boule.
- 4. Si on suppose que le régime oscillatoire de la boule est sous amorti (ou apériodique), quelle serait dans ce cas, la forme générale de la solution de l'EDM (sans résoudre).

