# Mécanique

#### Martin Andrieux

Coordonées de Frenet

$$\overrightarrow{a} = \frac{d\nu}{dt} \cdot \overrightarrow{T} + \frac{\nu^2}{R} \cdot \overrightarrow{N}$$

Travail et puissance

$$\delta \mathcal{T} = \overrightarrow{f} \cdot \overrightarrow{dM}$$
 
$$\mathcal{P} = \overrightarrow{F} \cdot \overrightarrow{V}$$

### 2 Rotation autour d'un axe fixe

Moment d'inertie

$$J_{\Delta} = \iiint_{(S)} r^2 \, dm$$

Le moment cinétique du solide par rapport à son axe de rotation est :

$$L_{\Delta}=J_{\Delta}\omega$$

## 1 Changement de référentiel

Compositions

$$\overrightarrow{v}(M/R) = \overrightarrow{v}(M/R') + \overrightarrow{v_e}(M)$$

 $\overrightarrow{v_e}$  est la vitesse d'entraı̂nement, c'est la vitesse qu'aurait M dans  $(\mathcal{R})$  s'il était fixe dans  $(\mathcal{R}')$ . Pour l'accélération, on a de même :

$$\vec{a}(M/\mathcal{R}) = \vec{a}(M/\mathcal{R}') + \vec{a}_e(M) + \vec{a}_c(M)$$

Théorème d'Huygens —

$$J_{\Delta'} = j_{\Delta} + md^2$$

Où  $\Delta$  et  $\Delta'$  sont deux axes parallèles séparés d'une distance d. L'axe  $\Delta$  doit passer par G.

Une trivialité —

Pour un cercle de masse m, de rayon R:

$$J_{\Delta} = mR^2$$

Translation

$$\begin{aligned} \overrightarrow{v_e}(M) &= \overrightarrow{v} \left( O'/\mathcal{R} \right) \\ \overrightarrow{a_e}(M) &= \overrightarrow{a} \left( O'/\mathcal{R} \right) \\ \overrightarrow{a_c}(M) &= \overrightarrow{0} \end{aligned}$$

Moment d'une force

$$\overrightarrow{\mathcal{M}_O} = \overrightarrow{OM} \wedge \overrightarrow{f}$$

La méthode du bras de levier est souvent plus rapide.

Rotation

$$\begin{split} \overrightarrow{\upsilon_e}(M) &= R \cdot \Omega \cdot \overrightarrow{u_\theta} \\ \overrightarrow{a_e}(M) &= -R \cdot \Omega^2 \cdot \overrightarrow{u_r} \\ \overrightarrow{a_c}(M) &= 2\overrightarrow{\Omega} \wedge \overrightarrow{v} \left(M/\mathcal{R}'\right) \end{split}$$

Théorème du moment cinétique

$$\frac{d \, \overrightarrow{L}}{dt} = J \ddot{\theta} = \sum \overrightarrow{\mathcal{M}_O}$$

Énergie cinétique -

$$E_c = \frac{1}{2} J_\Delta \omega^2$$

Théorèmes

$$\begin{split} \frac{dE_c}{dt} &= \mathcal{P}_{\rm ext} \\ \Delta E_c &= \mathcal{T}_{\rm ext} \end{split}$$

$$\frac{dE_m}{dt} = \mathcal{P}_{\rm ext,\; non\; conservatives}$$

#### 3 Contact de deux solides

Lois de Coulomb

S'il y a glissement :

$$R_T = \mu_d R_N \,$$

S'il n'y a pas glissement :

$$R_T\leqslant \mu_s R_N$$

La plupart du temps, les coefficients de frottement statique et dynamique ne sont pas distingués, on a alors :

$$\mu_s = \mu_d = \mu$$

Puissance des forces de glissement

$$\mathcal{P} = \overrightarrow{R_T} \cdot \overrightarrow{\nu_g} \leqslant 0$$