

Synthèse chapitre 21 : Mouvements dans un champ de forces centrales

I. Forces centrales conservatives

Force centrale : Une force \vec{F} s'appliquant sur un point matériel M est dite centrale de centre O si la droite d'action de la force est la droite (OM) . Le problème est par ailleurs supposé à symétrie sphérique si bien que finalement :

$$\vec{F} = F(r)\vec{u}_r$$

On montre qu'une telle force est **conservative** et donc qu'elle dérive d'une énergie potentielle selon

$$F(r) = -\frac{dE_p}{dr}$$

Exemples de forces centrales conservatives :

a. Force de rappel élastique

Soit O un point **fixe** et M un point matériel mobile lié à O par une force de rappel élastique (modélisée par sa constante de raideur k) de la forme

$$\vec{F} = -k(r - r_0)\vec{e}_r$$

Cette force est portée par la droite (OM) à tout instant. Elle est donc centrale de centre O . Elle est également conservative (car elle ne dépend que de r) et dérive de l'énergie potentielle E_p selon :

$$\frac{dE_p}{dr} = k(r - r_0) = \frac{d}{dr} \left(\frac{1}{2} k (r - r_0)^2 \right)$$

On choisit généralement la référence d'énergie potentielle nulle en $r = r_0$, ce qui conduit à :

$$E_p(r) = \frac{1}{2} k (r - r_0)^2$$

b. Force d'interaction gravitationnelle

Soit O un point matériel **fixe** de masse m_1 et M un point matériel de masse m_2 . On note $G = 6,67 \cdot 10^{-11} \text{ m}^3 \cdot \text{kg}^{-1} \cdot \text{s}^{-2}$ la constante gravitationnelle. La force exercée par le point matériel O sur le point matériel M s'écrit

$$\vec{F} = -G \frac{m_1 m_2}{r^2} \vec{e}_r$$

Elle est portée par la droite (OM) . Il s'agit donc d'une force centrale de centre O . Elle est également conservative (car elle ne dépend que de r) et dérive de l'énergie potentielle E_p selon :

$$\frac{dE_p}{dr} = G \frac{m_1 m_2}{r^2} = \frac{d}{dr} \left(-G \frac{m_1 m_2}{r} \right)$$

$$\Rightarrow E_p(r) = -G \frac{m_1 m_2}{r}$$

en fixant la référence d'énergie potentielle nulle à l'infini.

c. Force d'interaction coulombienne

Soit O un point matériel **fixe** de charge q_1 et M un point matériel de charge q_2 . On note $\epsilon_0 = 8,85 \cdot 10^{-12} \text{ F} \cdot \text{m}^{-1}$ la permittivité du vide. La force coulombienne exercée par le point matériel O sur le point matériel M est donnée par la relation :

$$\vec{F} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_1 q_2}{r^2} \vec{e}_r$$

Elle est portée par la droite (OM) . Il s'agit donc d'une force centrale de centre O . Elle est également conservative (car ne dépend que de r) et dérive de l'énergie potentielle E_p selon :

$$\frac{dE_p}{dr} = -\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_1 q_2}{r^2} = \frac{d}{dr} \left(\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_1 q_2}{r} \right)$$

$$\Rightarrow E_p(r) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_1 q_2}{r}$$

En fixant la référence d'énergie potentielle nulle à l'infini. Le module des forces gravitationnelle et coulombienne est proportionnel à l'inverse du carré de la distance OM . On parle de forces en $1/r^2$.

d. Généralisation : forces dites newtoniennes

Les forces gravitationnelle et coulombienne sont un type particulier de forces centrales conservatives appelées **forces newtoniennes**. Elles s'écrivent sous la forme

$$\vec{F} = -\frac{K}{r^2} \vec{u}_r \quad \text{et} \quad E_p(r) = -\frac{K}{r} + C^{\text{ste}}$$

Remarques :

- Si $K > 0$ la force est attractive et si $K < 0$, la force est répulsive.

- force gravitationnelle : $K = \mathcal{G}m_1m_2$
- force coulombienne : $K = \frac{-q_1q_2}{4\pi\epsilon_0}$

II. Mouvement à forces centrales conservatives

Conservation du moment cinétique : la force centrale \vec{F} est colinéaire à \vec{OM} donc $\vec{\mathcal{M}}_O(\vec{F}) = \vec{0}$. Par TMC, il y a donc conservation du moment cinétique :

$$\vec{\mathcal{L}}_O(M) = \vec{C}^{\text{ste}}$$

Conséquence 1 : mouvement plan : $\vec{\mathcal{L}}_O(M)$ est constant, il est donc de **direction fixe**. Par construction du produit vectoriel, \vec{OM} est toujours orthogonal à ce vecteur donc

M est contenu dans le plan passant par O et orthogonal au moment cinétique, c'est-à-dire dans le plan $(O, \vec{OM}_0, \vec{v}_0)$

Conséquence 2 : loi des aires : En coordonnées cylindriques (en choisissant \vec{u}_z orthogonal au plan du mouvement),

$$\vec{\mathcal{L}}_O(M) = mr^2\dot{\theta}\vec{u}_z = \vec{C}^{\text{ste}}$$

On introduit la **constante** des aires \mathcal{C} selon

$$\mathcal{C} = r^2\dot{\theta}$$

Conservation de l'énergie mécanique : La force centrale est une force conservative donc par TPM, l'énergie mécanique se conserve :

$$E_m = c^{\text{ste}}$$

Expression de l'énergie mécanique :

$$E_c = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}m\{\dot{r}^2 + (r\dot{\theta})^2\}$$

Or $(r\dot{\theta})^2 = \frac{\mathcal{C}^2}{r^2}$

Ainsi $E_c = \frac{1}{2}m\left\{\dot{r}^2 + \frac{\mathcal{C}^2}{r^2}\right\}$

$$E_m = E_c + E_p = \frac{1}{2}m\left\{\dot{r}^2 + \frac{\mathcal{C}^2}{r^2}\right\} + E_p(r)$$

On obtient alors une énergie qui ne dépend que d'un unique degré de liberté r (bien que le mouvement soit bidimensionnel). On introduit alors une énergie potentielle effective

$$E_{\text{peff}} = m\frac{\mathcal{C}^2}{2r^2} + E_p(r)$$

$m\mathcal{C}^2/2r^2$ n'est pas une « vraie » énergie potentielle. C'est un terme qui traduit la barrière centrifuge due à la rotation de M . Tout se passe comme si le fait que M tourne introduit une « force répulsive ».

III. Champ newtonien, étude de E_{peff}

Cas d'une interaction répulsive $K < 0$: Dans ce cas, E_{peff} est strictement décroissante de $+\infty$ à 0. On a donc un état de diffusion avec $r \in [r_{\min}, +\infty] \rightarrow$ trajectoire hyperbolique.

Cas d'une interaction attractive $K > 0$: Il existe dans ce cas un minimum de E_{peff} en $r_m = m\mathcal{C}^2/K$ et pour lequel $E_{\text{peff}}(r = r_m) =$

$-K^2/2m\mathcal{C}^2$. Trois cas possibles :

- $E_m > 0$: état de diffusion \rightarrow trajectoire hyperbolique.
- $E_{\text{peff}}(r = r_m) < E_m < 0$: état lié avec r variable entre r_{\min} et $r_{\max} \rightarrow$ trajectoire elliptique de demi-grand axe a tel que $2a = r_{\min} + r_{\max}$
- $E_m = E_{\text{peff}}(r = r_m)$: état lié avec $r = r_m$ constant \rightarrow trajectoire circulaire

IV. Les trois lois de Kepler

Les lois de Kepler décrivent le mouvement des planètes du système solaire autour de notre étoile de masse m_A .

Loi des orbites : Les planètes du système solaire décrivent des trajectoires elliptiques dont le Soleil occupe l'un des foyers.

Loi des aires : Les aires balayées par le rayon vecteur \overrightarrow{SP} (où S représente le Soleil et P une planète) pendant des intervalles de temps égaux sont égales (nous l'avons démontré au début du cours).

Loi des périodes : Le carré de la période T de révolution d'une planète autour du Soleil est proportionnel au cube du demi-grand axe a de sa trajectoire elliptique :

$$\frac{T^2}{a^3} = \frac{4\pi^2}{\mathcal{G}m_A} = C^{\text{ste}}$$

Avec m_A la masse de l'astre attracteur (le Soleil dans le cas des planètes du système Solaire).

Par généralisation, les lois de Kepler restent valables pour tous les systèmes à deux corps en interaction gravitationnelle pour lesquels l'un des corps est beaucoup plus massif que l'autre (et est donc fixe dans le référentiel galiléen d'étude \mathcal{R}_g) :

- planètes autour de leur étoile
- Lune autour de la Terre
- satellites artificiels autour de la Terre
- ...

V. Mouvement circulaire, mouvement elliptique

Dans le cas du **mouvement circulaire** de rayon r_m , il faut savoir **redémontrer** les résultats suivants :

1. le mouvement est uniforme à la vitesse

$$v = \sqrt{\frac{\mathcal{G}m_A}{r_m}}$$

- 2.

$$E_p = -\frac{\mathcal{G}mm_A}{r_m}$$

- 3.

$$E_c = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{\mathcal{G}mm_A}{2r_m}$$

- 4.

$$E_m = E_c + E_p = -\frac{\mathcal{G}mm_A}{2r_m}$$

Dans le cas d'un mouvement elliptique, des résultats analogues sont à connaître (mais la démonstration n'est pas exigible) :

1. Les lois de Kepler s'appliquent, en particulier la loi des périodes en considérant a le demi-grand axe de l'ellipse :

$$\frac{T^2}{a^3} = \frac{4\pi^2}{\mathcal{G}m_A}$$

2. L'énergie mécanique prend, sur une trajectoire elliptique l'expression suivante (le rayon r est remplacé par le demi grand-axe a) :

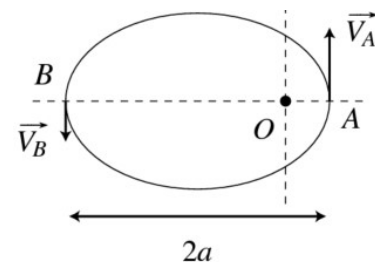
$$E_m = -\mathcal{G}\frac{mm_A}{2a}$$

3. L'énergie potentielle est facilement identifiable. Lorsque le point matériel en orbite est à une distance r du centre attracteur, l'énergie potentielle s'écrit

$$E_p = -\mathcal{G}\frac{mm_A}{r}$$

4. Il devient alors facile de déterminer finalement l'énergie cinétique par différence

$$E_c = E_m - E_p$$



a est le demi grand axe de l'ellipse. L'astre attracteur est localisé en O (en l'un des foyers de l'ellipse). A est appelé périégée, B l'apogée. En A et B , la vitesse est purement orthoradiale donc en ces points $\dot{r} = 0$