

# Dynamique du point

## Sommaire

<b>I Introduction</b>	<b>3</b>
I/A Inertie et quantité de mouvement	3
I/B Forces fondamentales	3
<b>II Les trois lois de NEWTON (1687)</b>	<b>4</b>
II/A Principe d'inertie	4
II/B Principe fondamental de la dynamique	5
II/C Loi des actions réciproques	5
<b>III Ensembles de points</b>	<b>5</b>
III/A Centre d'inertie	6
III/B Quantité de mouvement d'un ensemble de points	7
III/C Théorème de la résultante cinétique	7
III/D Méthode générale de résolution en mécanique	8
<b>IV Forces usuelles</b>	<b>8</b>
IV/A Le poids	8
IV/B Poussée d'ARCHIMÈDE	11
IV/C Frottements fluides	11
IV/D Force de frottements solides	15
IV/E Force de rappel d'un ressort	16

## Capacités exigibles

- |  |   |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> <li><input type="checkbox"/> Première loi de NEWTON : décrire le mouvement relatif de deux référentiels galiléens.</li> <li><input type="checkbox"/> Deuxième loi de NEWTON : déterminer les équations du mouvement d'un point matériel ou du centre de masse d'un système fermé dans un référentiel galiléen.</li> <li><input type="checkbox"/> Troisième loi de NEWTON : établir un bilan des forces sur un système ou sur plusieurs systèmes en interaction et en rendre compte sur un schéma.</li> <li><input type="checkbox"/> Exploiter la conservation de la masse pour un système fermé.</li> <li><input type="checkbox"/> Établir l'expression de la quantité de mouvement pour un système de deux points sous la forme : <math>\vec{p}_{S/R} = m \vec{v}_{G/R}</math>.</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li><input type="checkbox"/> Force de gravitation. Modèle du champ de pesanteur uniforme au voisinage de la surface d'une planète. Mouvement dans le champ de pesanteur uniforme.</li> <li><input type="checkbox"/> Modèles d'une force de frottement fluide. Influence de la résistance de l'air sur un mouvement de chute.</li> <li><input type="checkbox"/> Étudier le mouvement d'un système modélisé par un point matériel dans un champ de pesanteur uniforme en l'absence de frottement.</li> <li><input type="checkbox"/> 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.</li> </ul> |
|--|---|

## ✓ L'essentiel

### 📖 Définitions

<input type="checkbox"/> M2.1 : Inertie et quantité de mouvement	3
<input type="checkbox"/> M2.2 : Forces . . . . .	3
<input type="checkbox"/> M2.3 : Centre d'inertie . . . . .	6
<input type="checkbox"/> M2.4 : $\vec{p}$ d'un ensemble de points . . .	7
<input type="checkbox"/> M2.5 : Poids et pesanteur . . . . .	8
<input type="checkbox"/> M2.6 : Chute libre, flèche et portée . .	9
<input type="checkbox"/> M2.7 : Poussée d'ARCHIMÈDE . . . . .	11
<input type="checkbox"/> M2.8 : Forces de frottements fluide . .	11
<input type="checkbox"/> M2.9 : Réaction d'un support . . . . .	15

### ⚙️ Propriétés

<input type="checkbox"/> M2.1 : Caractère galiléen des référentiels	4
<input type="checkbox"/> M2.2 : $\vec{p}_S$ et centre d'inertie . . . . .	7
<input type="checkbox"/> M2.3 : Tir en chute libre . . . . .	9
<input type="checkbox"/> M2.4 : Chute frottements linéaires . . .	12
<input type="checkbox"/> M2.5 : Adimensionnement d'ED . . . .	13
<input type="checkbox"/> M2.6 : Chute frottements quadratiques	13
<input type="checkbox"/> M2.7 : Lois du frottement de COULOMB	15
<input type="checkbox"/> M2.8 : Ressort vertical . . . . .	16

### ⚙️ Démonstrations

<input type="checkbox"/> M2.1 : Centre d'inertie . . . . .	6
<input type="checkbox"/> M2.2 : $\vec{p}_S$ et centre d'inertie . . . . .	7
<input type="checkbox"/> M2.3 : Tir en chute libre . . . . .	9
<input type="checkbox"/> M2.4 : Chute frottements linéaires . . .	12
<input type="checkbox"/> M2.5 : Chute frottements quadratiques	14
<input type="checkbox"/> M2.6 : Ressort vertical . . . . .	16

### ⚙️ Théorèmes

<input type="checkbox"/> M2.1 : Résultante cinétique . . . . .	8
--	---

### ⚙️ Preuves

<input type="checkbox"/> M2.1 : Résultante cinétique . . . . .	7
--	---

### 📖 Rappels

<input type="checkbox"/> M2.1 : Interaction électrostatique . . .	4
<input type="checkbox"/> M2.2 : Interaction gravitationnelle . . .	4
<input type="checkbox"/> M2.3 : Force de rappel d'un ressort . .	16

### ⚙️ Lois de NEWTON

<input type="checkbox"/> M2.1 : Principe d'inertie . . . . .	4
<input type="checkbox"/> M2.2 : Ppe. fondamental de la dynamique	5
<input type="checkbox"/> M2.3 : Loi des actions réciproques . . .	5

### 🔧 Applications

<input type="checkbox"/> M2.1 : Centres d'inertie . . . . .	6
<input type="checkbox"/> M2.2 : Glaçon immergé . . . . .	11
<input type="checkbox"/> M2.3 : Adimensionne <sup>t</sup> frotte <sup>t</sup> linéaires .	13

### 🔧 Remarques

<input type="checkbox"/> M2.1 : Mouvements de systèmes ouverts	5
<input type="checkbox"/> M2.2 : Solides continus . . . . .	7
<input type="checkbox"/> M2.3 : Coefficient frottements fluides .	11
<input type="checkbox"/> M2.4 : Solution frottements quadratiques	14

### 🔧 Exemples

<input type="checkbox"/> M2.1 : Centres de gravité . . . . .	6
<input type="checkbox"/> M2.2 : Chute frottements quadratiques	14
<input type="checkbox"/> M2.3 : Frottements solides . . . . .	15

### 🔧 Outils

<input type="checkbox"/> M2.1 : Étapes de résolution . . . . .	8
--	---

### ♥ Points importants

<input type="checkbox"/> M2.1 : Conclusion ensemble de points .	8
---	---

### ⚠ Erreurs communes

<input type="checkbox"/> M2.1 : Absence de frottements solides .	16
--	----

I

Introduction

I/A

Inertie et quantité de mouvement

Mettre en mouvement un corps revient à en **modifier la vitesse**. Il est cependant plus facile de mettre en mouvement (ou arrêter le mouvement) certains corps par rapport à d'autres. Ce phénomène s'appelle l'**inertie**, et est proportionnel à la **masse d'un corps**.

♥

Définition M2.1 : Inertie et quantité de mouvement

La résistance d'un corps matériel de masse  $m$  à varier de vitesse est appelée **inertie**, quantifié par la **masse** et le **vecteur quantité de mouvement** du point matériel M du corps :

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

avec  $\vec{v}_{M/\mathcal{R}}(t)$  le vecteur vitesse du point M dans le référentiel  $\mathcal{R}$ .

Il est en effet plus difficile de déplacer une voiture à l'arrêt qu'un caddie à l'arrêt, et inversement il est plus difficile d'arrêter une voiture qu'un caddie. Dans l'analogie électromécanique, c'est l'inductance  $L$  qui s'oppose à la variation du courant quand  $m$  s'oppose à la variation de la vitesse.

I/B

Forces fondamentales

Les causes du mouvement d'un corps sont appelées **forces**.

Définition M2.2 : Forces

Les **forces** caractérisent les actions mécaniques sur un point matériel M. Ce sont des **vecteurs** et elles sont **indépendantes du référentiel**.

Unité

$$1 \text{ N} = 1 \text{ kg} \cdot \text{m} \cdot \text{s}^{-2}$$

Il existe quatre de ces forces que l'on caractérise de « fondamentales », qui permettent de classer les interactions physiques entre les systèmes :

TABLEAU M2.1 – Interactions fondamentales

Type Caract.	Faible	Forte	Électromag.	Gratificationnelle
Intensité	Faible	Très forte	Forte	Faible
Portée	Extrême <sup>t</sup> courte ( $\approx 10^{-18}$ m)	Très courte ( $\approx 10^{-14}$ m)	Longue	Très longue
Agit sur	Fermions	Quarks et gluons	Particules chargées	Particules massives
Conséquences	Désintégration radioactive, fusion nucléaire	Cohésion des nucléons	Cohésion des matériaux, propriétés mécaniques	Poids, organisation cosmique

### Rappel M2.1 : Interaction électrostatique

Avec l'interaction électrostatique, les particules de **même signe** se **repoussent**, tandis que celles de signes **opposés** **s'attirent**. Elle est responsable de la **cohésion des matériaux** et de leurs propriétés mécaniques (dureté, viscosité, propriétés chimiques...).

La force d'interaction électrostatique causée par une particule de charge  $q_A$  sur une charge  $q_B$  est :

$$\vec{F}_{e,A \rightarrow B} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_A q_B}{AB^2} \vec{u}_r \quad \text{avec} \quad \vec{u}_r = \frac{\overrightarrow{AB}}{AB}$$

$\vec{u}_r$  vecteur unitaire dirigé de A vers B.

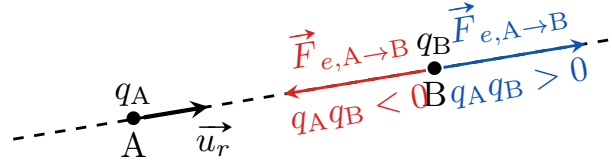


FIGURE M2.1 – Interaction électrostatique.

### Rappel M2.2 : Interaction gravitationnelle

Avec l'interaction gravitationnelle, la masse étant une grandeur positive, toutes les masses s'attirent entre elles. Elle prédomine à l'échelle astronomique.

La force d'interaction gravitationnelle causée par une masse  $m_A$  sur une masse  $m_B$  est :

$$\vec{F}_{g,A \rightarrow B} = -G \frac{m_A m_B}{AB^2} \vec{u}_r \quad \text{avec} \quad \vec{u}_r = \frac{\overrightarrow{AB}}{AB}$$

$\vec{u}_r$  vecteur unitaire dirigé de A vers B.

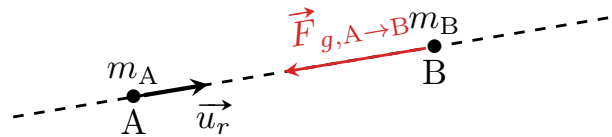


FIGURE M2.2 – Interaction gravitationnelle.

## II Les trois lois de NEWTON (1687)

### II/A Principe d'inertie

#### ♥ Loi M2.1 : Principe d'inertie

Il existe des référentiels appelés **référentiels galiléens** dans lesquels un point matériel M soumis à **aucune action mécanique** est

- ◇ soit **au repos** ;
- ◇ soit en **translation rectiligne uniforme**.

Ainsi, tout référentiel en translation rectiligne uniforme par rapport à un référentiel galiléen est galiléen.

Il n'existe rigoureusement aucun référentiel galiléen, mais on peut en considérer certains comme *approximativement* galiléens lorsqu'on étudie le problème sur **une durée assez courte** devant une durée typique du système, afin que les effets de non-galiléeanité soient négligeables.

#### ♥ Propriété M2.1 : Caractère galiléen des référentiels

Les référentiels fondamentaux sont *supposés* galiléens si le mouvement est plus court que :

- ◇ **Référentiel héliocentrique** : un *trajet significatif du Soleil dans la galaxie*, soit

plusieurs millions d'années ;

- ◇ **Référentiel géocentrique** : un *trajet significatif de la Terre autour du Soleil*, soit une année ;
- ◇ **Référentiels terrestres** : une *rotation significative de la Terre*, soit une journée.

## II/B Principe fondamental de la dynamique

C'est une des lois les plus importantes de la physique, permettant de **relier le mouvement cinématique** (vitesse et associés) d'un corps en **fonction de ses causes** (les forces extérieures).

### ♥ Loi M2.2 : Principe fondamental de la dynamique

Dans un référentiel galiléen  $\mathcal{R}$ , l'évolution du vecteur **quantité de mouvement**  $\vec{p}_{M/\mathcal{R}}(t)$  est reliée aux **forces extérieures** agissant sur le système :

$$\frac{d\vec{p}_{M/\mathcal{R}}}{dt} = \sum \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow M}$$

Lorsque le **système est fermé** et donc la **masse est constante**, on a  $\forall t, m \cancel{\neq} \Rightarrow \vec{p}_{M/\mathcal{R}}(t) = m \vec{v}_{M/\mathcal{R}}(t)$ , ainsi

$$m \vec{a}_{M/\mathcal{R}}(t) = \sum \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow M}$$

avec  $\vec{a}_{M/\mathcal{R}}(t)$  le vecteur accélération du point M.

### Remarque M2.1 : Mouvements de systèmes ouverts

Certains mouvements ne peuvent donc pas être traités avec cette dernière formulation s'ils s'accompagnent d'une variation de masse :

- ◇ Le mouvement d'une fusée qui brûle son carburant puis abandonne ses réservoirs ;
- ◇ Le mouvement d'une goutte d'eau qui s'évapore lors de sa chute.

Dans ces cas-là, on utilise la première formulation.

## II/C Loi des actions réciproques

### ♥ Loi M2.3 : Loi des actions réciproques

Pour deux points  $M_1$  et  $M_2$  en interaction, la force exercée par le point 1 sur le point 2 est égale à l'**opposé** de la force exercée par le point 2 sur le point 1 :

$$\vec{F}_{1 \rightarrow 2} = -\vec{F}_{2 \rightarrow 1}$$

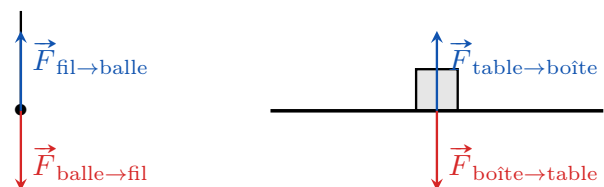


FIGURE M2.3 – Actions réciproques

## III Ensembles de points

Aucun système n'est rigoureusement ponctuel, mais sous certaines conditions il est possible d'étudier le mouvement d'un corps en tant que point matériel de manière rigoureuse.

### III/A Centre d'inertie

#### Définition M2.3 : Centre d'inertie

Le **centre d'inertie** ou **centre de gravité**  $G$  d'un ensemble de points matériels  $M_i$  de masses  $m_i$  est défini par :

$$\overrightarrow{OG} = \sum_i \frac{m_i}{m_{\text{tot}}} \overrightarrow{OM_i} \Leftrightarrow \sum_i m_i \overrightarrow{GM_i} = \vec{0} \quad \text{avec } O \text{ quelconque}$$

Il s'agit du **barycentre** des points du système, **pondéré par leur masse**.

#### Exemple M2.1 : Centres de gravité

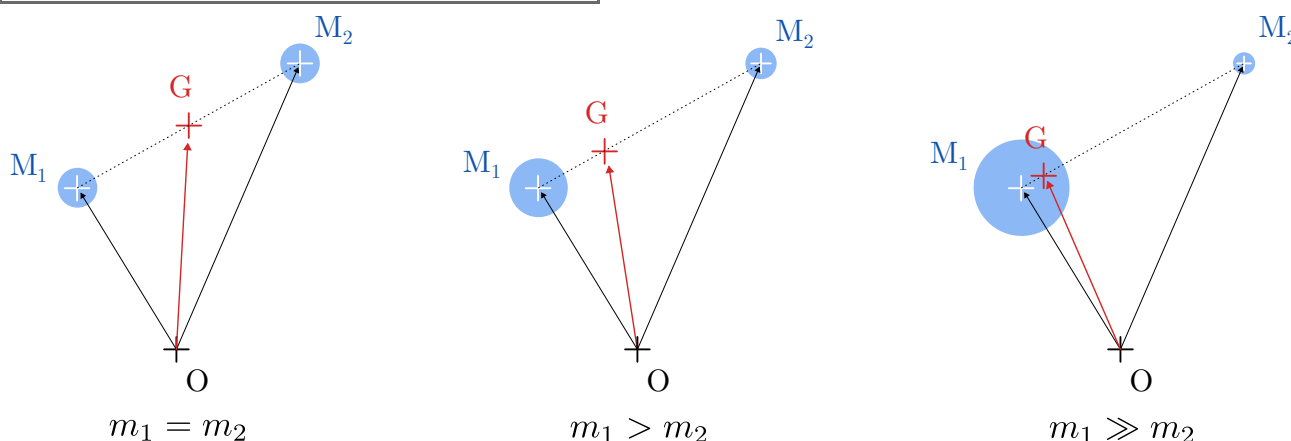


FIGURE M2.4 – Centres de gravités.

#### Démonstration M2.1 : Centre d'inertie

$$m_{\text{tot}} = \sum_i m_i \Rightarrow \sum_i m_i \overrightarrow{OG} = \sum_i m_i \overrightarrow{OM_i} \Leftrightarrow \vec{0} = \sum_i m_i (\overrightarrow{OM_i} - \overrightarrow{OG})$$

Or, comme  $\overrightarrow{OM_i} - \overrightarrow{OG} = \overrightarrow{GO} + \overrightarrow{OM_i} = \overrightarrow{GM_i}$ , on aura bien :

$$\sum_i m_i \overrightarrow{GM_i} = \vec{0}$$

#### Application M2.1 : Centres d'inertie

Soient 2 masses placées en A et en B. Déterminer la position de G en calculant  $\overrightarrow{AG}$  dans les deux cas suivants :

1  $\begin{matrix} A \\ \bullet \\ m \end{matrix}$

$\times$

$\begin{matrix} B \\ \bullet \\ m \end{matrix}$

2  $\begin{matrix} A \\ \bullet \\ 3m \end{matrix}$

$\times$

$\begin{matrix} B \\ \bullet \\ m \end{matrix}$

1  $O = A \Rightarrow$

$$\overrightarrow{AG} = \frac{m}{2m} \overrightarrow{AB} + \vec{0} \Leftrightarrow \overrightarrow{AG} = \frac{1}{2} \overrightarrow{AB}$$

2 De même,

$$\overrightarrow{AG} = \frac{3m}{4m} \overrightarrow{AB} + \vec{0} \Leftrightarrow \overrightarrow{AG} = \frac{3}{4} \overrightarrow{AB}$$

**Remarque M2.2 : Solides continus**

Cette définition peut être étendue aux solides qui peuvent être vus comme un ensemble infini de points infiniment proches. Dans ce cas, la somme discrète devient une intégrale.

**III/B Quantité de mouvement d'un ensemble de points****♥ Définition M2.4 :  $\vec{p}$  d'un ensemble de points**

Le vecteur quantité de mouvement d'un ensemble  $\mathcal{S}$  de points matériels  $M_i$  de masses  $m_i$  est la somme des quantités de mouvement de chacun des points :

$$\vec{p}_{\mathcal{S}/\mathcal{R}}(t) = \sum_i m_i \vec{v}_{M_i/\mathcal{R}}(t)$$

**♥ Propriété M2.2 :  $\vec{p}_{\mathcal{S}}$  et centre d'inertie**

La quantité de mouvement d'un ensemble de points est la quantité de mouvement d'un point matériel placé en  $G$  et de masse  $m_{\text{tot}}$  :

$$\vec{p}_{\mathcal{S}/\mathcal{R}}(t) = m_{\text{tot}} \vec{v}_{G/\mathcal{R}}(t)$$

Tout se passe comme si la masse était concentrée en  $G$ .

**♥ Démonstration M2.2 :  $\vec{p}_{\mathcal{S}}$  et centre d'inertie**

Pour que les choses soient simples, il faudrait donc que  $\vec{p}_{\mathcal{S}/\mathcal{R}}(t)$  soit relié au centre d'inertie. Or,

$$\vec{v}_{G/\mathcal{R}}(t) = \frac{d\vec{OG}}{dt} = \frac{1}{m_{\text{tot}}} \sum_i m_i \frac{d\vec{OM}_i}{dt} \Leftrightarrow \underbrace{\vec{p}_{\mathcal{S}/\mathcal{R}}(t)}_{\vec{p}_{\mathcal{S}/\mathcal{R}}(t)} = m_{\text{tot}} \vec{v}_{G/\mathcal{R}}(t)$$

**III/C Théorème de la résultante cinétique**

Si on peut étudier la cinématique d'un corps par l'étude de son centre de gravité, comment les forces interviennent-elles sur cet ensemble de points ?

**♥ Preuve M2.1 : Résultante cinétique**

Considérons pour simplifier un système de deux points  $M_1$  et  $M_2$  de masses  $m_1$  et  $m_2$  en mouvement dans un référentiel galiléen. On peut appliquer le principe fondamental de la dynamique à chacun d'entre eux :

$$\frac{d\vec{p}_{M_1/\mathcal{R}}}{dt} = \vec{F}_{M_2 \rightarrow M_1} + \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow M_1} \quad \text{et} \quad \frac{d\vec{p}_{M_2/\mathcal{R}}}{dt} = \vec{F}_{M_1 \rightarrow M_2} + \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow M_2}$$

avec deux types de forces : les **forces intérieures** du système, ici celles exercées par  $M_2$  sur  $M_1$ , et les **forces extérieures**, c'est-à-dire toutes les autres. Ainsi, avec la définition de la quantité de mouvement d'un ensemble de points,

$$\frac{d\vec{p}_{\mathcal{S}/\mathcal{R}}}{dt} = \frac{d\vec{p}_{M_1/\mathcal{R}}}{dt} + \frac{d\vec{p}_{M_2/\mathcal{R}}}{dt} = \underbrace{\vec{F}_{M_1 \rightarrow M_2} + \vec{F}_{M_2 \rightarrow M_1}}_{=\vec{0} \text{ d'après la 3ème loi}} + \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow M_1} + \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow M_2} \quad \blacksquare$$

### ♥ Théorème M2.1 : Résultante cinétique

Le **PFD pour un point** se transpose à un *ensemble de points* en prenant pour **point matériel** le **centre d'inertie G** affecté de la masse totale  $m_{\text{tot}}$  du système, en ne considérant que les **forces extérieures** s'appliquant à l'ensemble :

TRC :

$$m_{\text{tot}} \frac{d\vec{v}_{G/R}}{dt} = \sum \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow S}$$

### ♥ Important M2.1 : Conclusion ensemble de points

Le mouvement du centre de gravité n'est affecté que par les forces extérieures au système. Ainsi, dans la suite, on étudiera le **mouvement du centre de gravité**, de masse  $m_{\text{tot}}$ , soumis aux **forces extérieures** au système.

## III/D Méthode générale de résolution en mécanique

### ♥ Outils M2.1 : Étapes de résolution

- 1 **Système** : quel est l'objet en mouvement, dans quel référentiel étudie-t-on le mouvement ?
- 2 **Schéma** : faire un schéma du problème dans une **situation quelconque**<sup>1</sup>.
- 3 **Modélisation** : donner le repère, détailler le repérage, les conditions initiales, les représenter sur le schéma et *définir les notations* nécessaires.
- 4 **Bilan des forces** : faire le bilan **dans le repère** choisi, **les représenter** sur le schéma.
- 5 **Deuxième loi de NEWTON** : appliquer le PFD/TRC au système.
- 6 **Équations scalaires** : donner les trois équations  $\ddot{x}(t)$ ,  $\ddot{y}(t)$  et  $\ddot{z}(t)$ .
- 7 **Répondre aux questions** : le plus souvent, obtenir les équations horaires  $x(t)$ ,  $y(t)$  et  $z(t)$ .

## IV Forces usuelles

### IV/A Le poids

#### ♥ Définition M2.5 : Poids et pesanteur

Dû à l'attraction gravitationnelle de la Terre, un corps de masse  $m$  à sa surface subit une force que l'on appelle le **poids**, telle que :

$$\vec{P} = m\vec{g} = -mg\vec{u}_z$$

avec  $\vec{g}$  le vecteur **accélération de la pesanteur**, de norme  $g = \|\vec{g}\| = 9,81 \text{ m}\cdot\text{s}^{-2}$  et dirigé **verticalement vers le sol**.

Par définition de l'interaction gravitationnelle, on a

$$\vec{g} = -\mathcal{G} \frac{m_T}{R_T^2} \vec{u}_z$$

avec  $m_T$  et  $R_T$  la masse et le rayon de la Terre,  $\mathcal{G}$  la constante gravitationnelle, et  $\vec{u}_z$  vertical ascendant.

1. On ne fait **jamais** de schéma à l'équilibre ou à des angles particuliers ( $45^\circ$  par exemple)



### ♥ Définition M2.6 : Chute libre, flèche et portée

Un système en **chute libre** pure ne subit **que son poids**. On appelle **portée** d'un tir la **distance horizontale** entre l'origine et le point d'impact, et **flèche** la **hauteur maximale** atteinte par le projectile.

### ♥ Propriété M2.3 : Tir en chute libre

Soit un corps tiré à la surface de la Terre à altitude nulle, soumis uniquement à son poids, lancé à la vitesse  $\vec{v}_0$  faisant un angle  $\alpha$  avec le sol. Alors :

- 1) La masse du corps n'intervient pas dans l'expression de son accélération ;
- 2) La trajectoire qu'il forme est une parabole ;
- 3) La portée maximale est atteinte pour  $\alpha = \pi/4$  ;
- 4) La flèche maximale est atteinte pour  $\alpha = \pi/2$  ;
- 5) Le temps de vol est maximal pour  $\alpha = \pi/2$ .

### ♥ Démonstration M2.3 : Tir en chute libre

- 1) On établit le système pour relier l'accélération aux causes extérieures :

1) **Système** : {balle}

2) **Schéma**.

3) **Modélisation**.

- ◇ **Référentiel** :  $\mathcal{R}_{\text{labo}}$  supposé galiléen
- ◇ **Repère** :  $(O, \vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$  (voir schéma)
- ◇ **Repérage** :

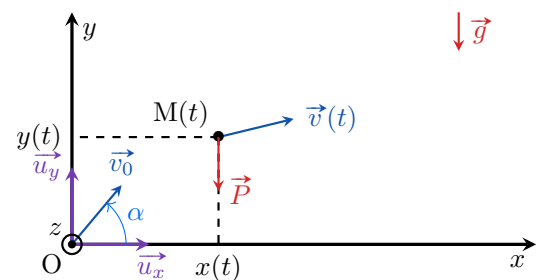


FIGURE M2.5 – Chute libre.

$$\begin{aligned}\vec{OM}(t) &= x(t) \vec{u}_x + y(t) \vec{u}_y + z(t) \vec{u}_z \\ \vec{v}(t) &= \dot{x}(t) \vec{u}_x + \dot{y}(t) \vec{u}_y + \dot{z}(t) \vec{u}_z \\ \vec{a}(t) &= \ddot{x}(t) \vec{u}_x + \ddot{y}(t) \vec{u}_y + \ddot{z}(t) \vec{u}_z\end{aligned}$$

◇ **Conditions initiales** :

$$\vec{OM}(0) = \vec{0} \quad \text{et} \quad \vec{v}(0) = v_0 \cos(\alpha) \vec{u}_x + v_0 \sin(\alpha) \vec{u}_y$$

- 4) **Bilan des forces** : Ici, seul le poids s'applique :

$$\text{Poids } \vec{P} = m \vec{g} = -mg \vec{u}_y$$

- 5) **PFD**.  $m \vec{a}(t) = \vec{P}$

- 6) **Équations scalaires** : on projette sur les axes :

$$\begin{cases} m\ddot{x}(t) = 0 \\ m\ddot{y}(t) = -mg \\ m\ddot{z}(t) = 0 \end{cases} \quad \text{ignoré dans la suite} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{cases} \ddot{x}(t) = 0 \\ \ddot{y}(t) = -g \end{cases}$$

On remarque donc bien que l'accélération ne dépend pas de la masse ; ainsi, *sans frottements*, **tous les corps chutent à la même vitesse<sup>a</sup>**.

- 2) On commence par trouver les équations horaires. Pour cela, on intègre l'accélération pour obtenir la vitesse :

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = K_1 \\ \dot{y}(t) = -gt + K_2 \end{cases} \quad \text{or} \quad \begin{cases} \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha = K_1 \\ \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha = K_2 \end{cases} \Rightarrow \boxed{\begin{cases} \dot{x}(t) = v_0 \cos \alpha \\ \dot{y}(t) = -gt + v_0 \sin \alpha \end{cases}}$$

De même pour les équations horaires du mouvement :

$$\begin{cases} x(t) = v_0 t \cos \alpha + C_1 \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 t \sin \alpha + C_2 \end{cases} \quad \text{or} \quad \begin{cases} x(0) = 0 = C_1 \\ y(0) = 0 = C_2 \end{cases} \Rightarrow \boxed{\begin{cases} x(t) = v_0 t \cos \alpha \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 t \sin \alpha \end{cases}}$$

Si on cherche la trajectoire, il s'agit alors d'obtenir la courbe  $y(x)$  décrite dans le plan  $xy$ , c'est-à-dire éliminer le temps  $t$ . À partir de l'équation horaire sur  $\vec{u}_x$ , on a

$$\begin{aligned} t &= \frac{x}{v_0 \cos \alpha} \\ \Leftrightarrow y(x) &= -\frac{1}{2}g \frac{x^2}{v_0^2 \cos^2 \alpha} + v_0 \sin \alpha \frac{x}{v_0 \cos \alpha} \\ \Leftrightarrow \boxed{y(x) &= -\frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 + x \tan \alpha} \quad \blacksquare \end{aligned}$$

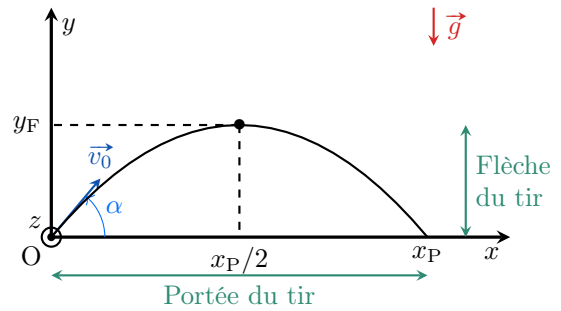


FIGURE M2.6 – Tir en chute libre.

- 3) On trouve  $x_P$  tel que :

$$\begin{aligned} y(x_P) = 0 &\Leftrightarrow \underbrace{x_P}_{\neq 0} \left( -\frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x_P + \tan \alpha \right) = 0 \Leftrightarrow -\frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x_P + \tan \alpha = 0 \\ \Leftrightarrow x_P &= \frac{2v_0^2 \cos^2 \alpha}{g} \tan \alpha = \frac{2v_0^2 \cancel{\cos^2 \alpha} \sin \alpha}{g \cancel{\cos \alpha}} = \frac{v_0^2}{g} \times 2 \sin \alpha \cos \alpha \\ \Leftrightarrow \boxed{x_P = \frac{v_0^2}{g} \sin(2\alpha)} &\quad \text{et} \quad x_{P,\max} \quad \text{pour} \quad \sin(2\alpha) = 1 \Leftrightarrow \boxed{\alpha_{\max} = \frac{\pi}{4}} \end{aligned}$$

- 4) On trouve  $y_F$  quand la vitesse **verticale** s'annule,  $\dot{y}(t_F) = 0$  :

$$\begin{aligned} \dot{y}(t_F) &= -gt_F + v_0 \sin \alpha = 0 \Leftrightarrow t_F = \frac{v_0 \sin \alpha}{g} \\ \Rightarrow y(t_F) &= -\frac{1}{2}g \left( \frac{v_0 \sin \alpha}{g} \right)^2 + v_0 \sin \alpha \times \frac{v_0 \sin \alpha}{g} \\ \Leftrightarrow \boxed{y_F = \frac{v_0^2}{2g} \sin^2 \alpha} &\quad \text{et} \quad y_{F,\max} \quad \text{pour} \quad \sin^2(\alpha) = 1 \Leftrightarrow \boxed{\alpha_{\max} = \frac{\pi}{2}} \end{aligned}$$

- 5) Le temps de vol est le temps pour lequel le projectile retombe au sol, c'est-à-dire  $t(x_P)$  :

$$\begin{aligned} \Leftrightarrow t(x_P) &= \frac{\frac{v_0^2}{g} \times 2 \sin \alpha \cos \alpha}{v_0 \cos \alpha} \\ \Leftrightarrow \boxed{t(x_P) = 2 \frac{v_0}{g} \sin \alpha} &\quad \text{et} \quad t_{x_P,\max} \quad \text{pour} \quad \sin(\alpha) = 1 \Leftrightarrow \boxed{\alpha_{\max} = \frac{\pi}{2}} \quad \blacksquare \end{aligned}$$

## IV/B Poussée d'ARCHIMÈDE

### ♥ Définition M2.7 : Poussée d'ARCHIMÈDE

Lorsqu'un objet est dans un fluide, il subit une force nommée **poussée d'ARCHIMÈDE** et égale à l'opposé du poids du fluide déplacé. Elle est parfois notée  $\vec{\Pi}$  ou  $\vec{F}_A$ , et on a :

$$\vec{F}_A = -\rho_{\text{fluide}} V_{\text{immergé}} \vec{g}$$

avec  $\rho_{\text{fluide}}$  la masse volumique du fluide et  $V_{\text{immergé}}$  le volume de l'objet qui est dans le fluide.

### Application M2.2 : Glaçon immergé

Quelle est la proportion immergée d'un glaçon ?

On donne  $\rho_{\text{eau}} = 1,00 \times 10^3 \text{ kg}\cdot\text{m}^{-3}$  et  $\rho_{\text{glace}} = 917 \times 10^2 \text{ kg}\cdot\text{m}^{-3}$ .

On suppose un glaçon immobile, donc d'accélération nulle. Il subit son poids et la poussée d'ARCHIMÈDE :

$$\vec{0} = \vec{\Pi} + \vec{P}$$

Or  $\vec{P} = m \vec{g} = \rho_{\text{glace}} V_{\text{glaçon}} \vec{g}$  et  $\vec{\Pi} = -\rho_{\text{eau}} V_{\text{immergé}} \vec{g}$

$$\Rightarrow -\rho_{\text{eau}} V_{\text{immergé}} \vec{g} + \rho_{\text{glace}} V_{\text{glaçon}} \vec{g} = \vec{0} \Leftrightarrow \frac{V_{\text{immergé}}}{V_{\text{glaçon}}} = \frac{\rho_{\text{glace}}}{\rho_{\text{eau}}} = 91,7\%$$

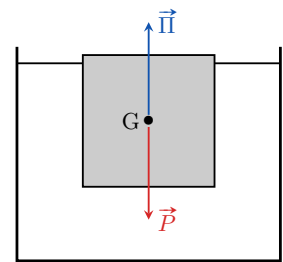


FIGURE M2.7

## IV/C Frottements fluides

### IV/C)1 Définition

### ♥ Définition M2.8 : Forces de frottements fluide

Un objet en mouvement dans un fluide subit une force de frottements dite fluide  $\vec{F}_f$  qui est une force de **freinage**, donc **opposée à la vitesse**  $\vec{v}$ . Selon la norme de la vitesse, on a :

#### Faibles vitesses

$$\vec{F}_f \propto v : \quad \vec{F}_f = -\alpha \vec{v}(t)$$

#### Vitesses élevées<sup>2</sup>

$$\vec{F}_f \propto v^2 : \quad \vec{F}_f = -\beta v(t) \vec{v}(t)$$

### Remarque M2.3 : Coefficient frottements fluides

En pratique, on verra parfois

$$\beta = \frac{1}{2} \rho_{\text{fluide}} S c_x$$

- ◇  $\rho_{\text{fluide}}$  la masse volumique du fluide ;
- ◇  $S$  la surface frontale (« l'ombre » que fait l'objet sur un flux) ;
- ◇  $c_x$  un coefficient sans dimension dépendant surtout de la forme de l'objet.

a. <https://www.youtube.com/watch?v=E43-CfukEgs>

2. On dit que  $\vec{F}_f$  est **quadratique** selon  $v$

IV/C) 2

 Chute avec frottements linéaires

♥ Propriété M2.4 : Chute frottements linéaires

Soit une bille chutant dans une éprouvette d'huile, lâchée sans vitesse initiale à son entrée dans le fluide. L'expression de sa vitesse est alors

$$v(t) = g\tau (e^{-t/\tau} - 1) \quad \text{avec} \quad \tau = \frac{m}{\alpha}$$

♥ Démonstration M2.4 : Chute frottements linéaires

1 Système : {bille}

2 Schéma.

3 Modélisation.

- ◇ **Référentiel** :  $\mathcal{R}_{\text{labo}}$  supposé galiléen
- ◇ **Repère** :  $(O, \vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$  avec  $\vec{u}_y$  verticale ascendante.
- ◇ **Repérage** :

$$\begin{aligned} \vec{OM}(t) &= x(t) \vec{u}_x + y(t) \vec{u}_y + z(t) \vec{u}_z \\ \vec{v}(t) &= \dot{x}(t) \vec{u}_x + \dot{y}(t) \vec{u}_y + \dot{z}(t) \vec{u}_z \\ \vec{a}(t) &= \ddot{x}(t) \vec{u}_x + \ddot{y}(t) \vec{u}_y + \ddot{z}(t) \vec{u}_z \end{aligned}$$

- ◇ On néglige pour simplifier la poussée d'ARCHIMÈDE.

4 Bilan des forces.

Poids

$$\vec{P} = m\vec{g} = -mg\vec{u}_y$$

Frottements fluides

$$\vec{F}_f = -\alpha\vec{v}(t) = -\alpha\dot{y}(t)\vec{u}_y$$

5 PFD.

$$m\vec{a}(t) = \vec{P} + \vec{F}_f$$

6 **Équations scalaires.** On obtient ici trois équations différentielles sur la vitesse, mais en absence de vitesse initiale sur  $x$  et  $z$ , il n'y aura pas de mouvement sur ces coordonnées : on s'intéresse donc à l'équation différentielle sur  $v_y(t)$  que l'on appelle simplement  $v(t)$  :

$$m \frac{dv}{dt} = -mg - \alpha v(t) \Leftrightarrow \frac{dv}{dt} + \frac{\alpha}{m} v(t) = -g \Leftrightarrow \frac{dv}{dt} + \frac{v(t)}{\tau} = -g \quad \text{avec} \quad \tau = \frac{m}{\alpha}$$

7 **Résolution** :

$$v_h(t) = Ke^{-t/\tau} \quad \text{et} \quad v_p(t) = -g\tau \quad \Rightarrow \quad v(t) = Ke^{-t/\tau} - g\tau$$

Or,

$$v(0) = 0 \Leftrightarrow K = g\tau$$

Ainsi

$$v(t) = g\tau (e^{-t/\tau} - 1)$$

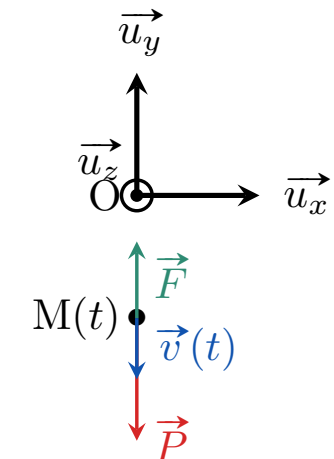


FIGURE M2.8 – Schéma.

Nous avons déjà établi que, par analyse des équations différentielles, il est aisé de trouver des grandeurs typiques du système. Notamment, la solution particulière donne le plus souvent la solution

limite, et on trouve le temps typique par analyse dimensionnelle. Cette approche peut alors se systématiser pour trouver des informations sans résolution : c'est l'**adimensionnement**.

### ♥ Propriété M2.5 : Adimensionnement d'équations différentielles

Soit une équation différentielle linéaire

$$\sum_i f_i(t) \frac{d^i y}{dt^i} = g(t)$$

Il est possible d'adimensionner cette équation en définissant

$$y^*(t) = \frac{y(t)}{Y} \quad \text{et} \quad t^* = \frac{t}{T} \quad \text{tels que} \quad \sum_i 1 \frac{d^i y^*}{dt^{*i}} = \pm 1$$

auquel cas,  $Y$  et  $T$  sont des grandeurs caractéristique du système physique.

**Ceci fonctionne également pour des ED non-linéaires.**

### ♥ Application M2.3 : Adimensionnement frottements linéaires

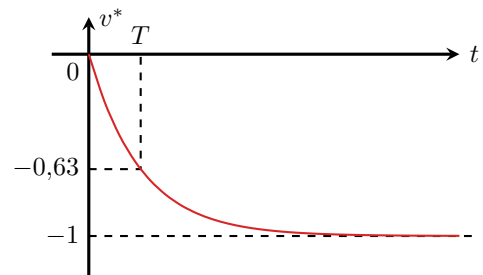
Adimensionner l'équation différentielle précédente pour retrouver le temps caractéristique et la vitesse en régime permanent.

On définit  $v^*(t) = v(t)/V$ ,  $t^* = t/T$  avec  $V$  et  $T$  des constantes à définir :

$$\begin{aligned} \frac{V}{T} \frac{dv^*}{dt^*} + \frac{\alpha}{m} V v^*(t) &= -g \\ \Leftrightarrow \frac{dv^*}{dt^*} + \frac{\alpha T}{m} v^*(t) &= -\frac{gT}{V} \\ \Leftrightarrow \frac{dv^*}{dt^*} + v^*(t) &= -1 \end{aligned}$$

Avec

$$T = \frac{m}{\alpha} \quad \text{et} \quad V = gT = \frac{gm}{\alpha}$$



**FIGURE M2.9** – Évolution de  $v^*$  avec le temps

### Interprétation M2.1 : Équations adimensionnées

L'écriture sous forme adimensionnée permet de ramener la résolution de l'équation à un problème uniquement mathématique, débarrassé des constantes physiques et permettant de voir rapidement le fonctionnement d'un système même quand on ne sait pas résoudre l'équation.

#### IV/C) 3 Chute avec frottements quadratiques

### ♥ Propriété M2.6 : Chute frottements quadratiques

Soit un corps chutant dans l'air, lâchée sans vitesse initiale depuis l'origine. En prenant en compte les frottements, on trouve les grandeurs typiques

$$V = \sqrt{\frac{mg}{\beta}} \quad \text{et} \quad T = \sqrt{\frac{m}{\beta g}}$$

### ♥ Démonstration M2.5 : Chute frottements quadratiques

Pour une chute dans l'air, la vitesse d'un corps est presque toujours suffisamment élevée pour que les frottements soient quadratiques en la vitesse.

On choisit ici  $\vec{u}_y$  vers le bas, tel que  $v(t) = \dot{y}(t) > 0$ . On reprend l'établissement précédente du système, on obtient alors

$$\vec{F}_f = -\beta \dot{y}^2(t) \vec{u}_y$$

Toujours en négligeant la poussée d'ARCHIMÈDE, on a

$$\frac{dv}{dt} + \frac{\beta}{m} v^2(t) = g$$

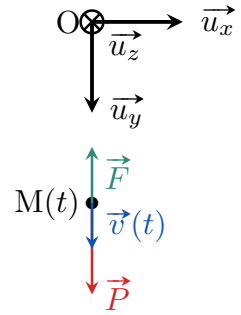


FIGURE M2.10 –

Schéma.

La résolution analytique exacte de cette équation sort du cadre du programme ; on peut en revanche **l'adimensionner pour trouver ses grandeurs typiques**. On définit  $v^*(t) = v(t)/V$ ,  $t^* = t/T$  avec  $V$  et  $T$  des constantes à définir :

$$\begin{aligned} \frac{V}{T} \frac{dv^*}{dt^*} + \frac{\beta}{m} V^2 (v^*)^2 &= g \\ \Leftrightarrow \frac{dv^*}{dt^*} + \frac{\beta}{m} VT (v^*)^2 &= \frac{gT}{V} \\ \Leftrightarrow \boxed{\frac{dv^*}{dt^*} + (v^*)^2} &= 1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Avec } VT &= \frac{m}{\beta} \quad \text{et} \quad \frac{V}{T} = g \\ \Leftrightarrow VT \cdot \frac{V}{T} &= \frac{mg}{\beta} \quad \text{et} \quad \frac{VT}{T} = \frac{m}{\beta g} \\ \Leftrightarrow \boxed{V} &= \sqrt{\frac{mg}{\beta}} \quad \text{et} \quad \boxed{T} = \sqrt{\frac{m}{\beta g}} \end{aligned}$$

Dans ces conditions, l'équation différentielle adimensionnée donne  $T$  grandeur typique du temps d'évolution de la vitesse, et  $V$  est la vitesse atteinte en régime permanent.

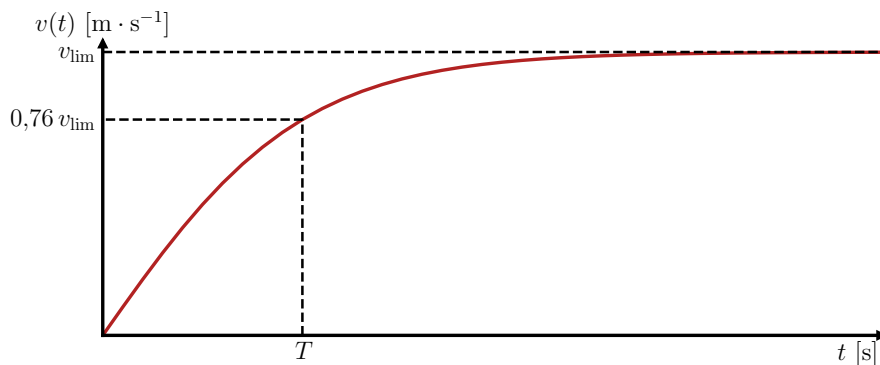


FIGURE M2.11 – Évolution de  $v^*(t)$  quadratique

### Exemple M2.2 : Chute frottements quadratiques

Pour un-e humain-e en chute libre sans parachute, avec  $m = 60 \text{ kg}$  et  $\beta \approx 0,25 \text{ kg} \cdot \text{m}^{-1}$ , on a

$$\boxed{v_{\text{lim}} = 50 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1} \approx 175 \text{ km} \cdot \text{h}^{-1}} \quad \text{et} \quad \boxed{T \approx 5 \text{ s}}$$

### Remarque M2.4 : Solution frottements quadratiques

La solution analytique donne

$$v^*(t) = \frac{e^{4t} - 1}{e^{4t} + 1}$$

## IV/D Force de frottements solides

### IV/D) 1 Réaction d'un support

#### ♥ Définition M2.9 : Réaction d'un support

La force exercée par un support sur un objet posé à sa surface est appelée **réaction** et est notée  $\vec{R}$ . Elle se décompose en deux forces :

$$\vec{R} = \vec{N} + \vec{T} \quad \text{ou} \quad \vec{R} = \vec{R}_N + \vec{R}_T$$

- ◇  $\vec{N}$  normale ( $\perp$ ) au support ;
- ◇  $\vec{T}$  tangentielle ( $\parallel$ ) au support, opposée à  $\vec{v}$ .

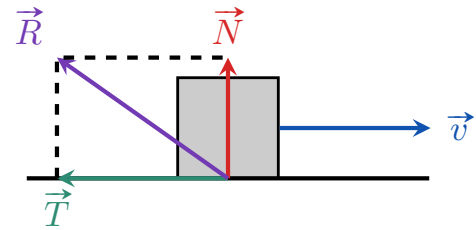


FIGURE M2.12 – Réaction support.

#### ♥ Implication M2.1 : Condition de support

La condition de support est  $\|\vec{N}\| > 0$ .

### IV/D) 2 Lois de COULOMB

#### ♥ Propriété M2.7 : Lois du frottement de COULOMB

Les réactions normales et tangentielles sont reliées par les lois de COULOMB, telles que :

**Solide non-glissant/statique**

$$\|\vec{T}\| \leq f_s \|\vec{N}\|$$

**Solide glissant/dynamique**

$$\|\vec{T}\| = f_d \|\vec{N}\|$$

avec  $f_d$  le coefficient de frottements dynamiques (glissement) et  $f_s$  le coefficient de frottement statique (non-glissement), avec  $f_d < f_s$  ; souvent,  $f_s = f_d = f$ .

#### ♥ Exemple M2.3 : Frottements solides

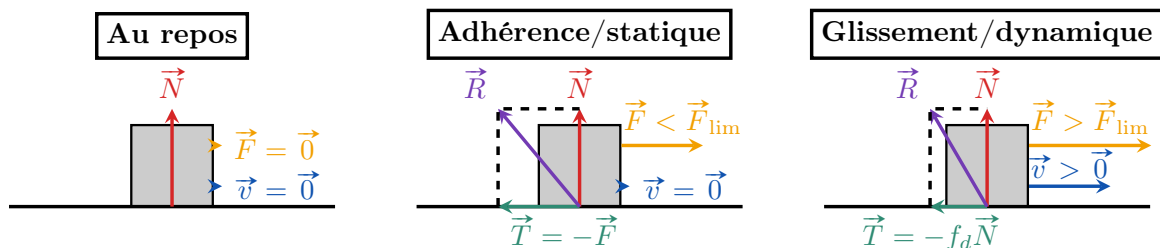


FIGURE M2.13 – Schéma exemple.

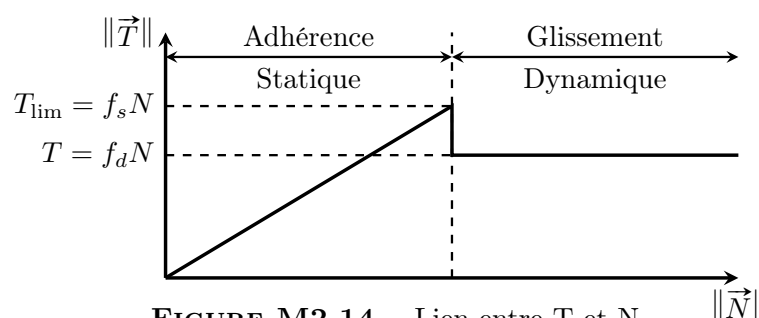


FIGURE M2.14 – Lien entre T et N

### Attention M2.1 : Absence de frottements solides

L'absence de frottements solides implique  $f = 0$ , donc  $T = 0$ , mais  $N$  n'est pas nulle.

## IV/E Force de rappel d'un ressort

### ♥ Rappel M2.3 : Force de rappel d'un ressort

On définit la force de rappel du ressort par :

$$\vec{F}_r = -k(\ell(t) - \ell_0) \vec{u}_k$$

- ◇  $k > 0$  la **constante de raideur** ;
- ◇  $\ell_0$  sa **longueur à vide** ;
- ◇  $\vec{u}_k$  unitaire dirigé **du ressort vers la masse**.

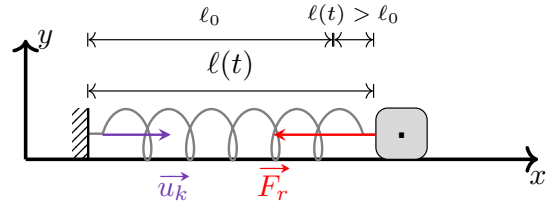


FIGURE M2.15 – Force de HOOKE.

### ♥ Propriété M2.8 : Ressort vertical

#### Longueur d'équilibre

$$\ell_{\text{eq}} = \ell_0 + \frac{mg}{k}$$

#### Équation différentielle

$$\ddot{z}(t) + \omega_0^2 z(t) = -\omega_0^2 \ell_{\text{eq}}$$

### ♥ Démonstration M2.6 : Ressort vertical

1 **Système** : {masse} accrochée à un ressort, représenté par M de masse  $m$ .

2 **Schéma**.

3 **Modélisation**.

- ◇ **Référentiel** :  $\mathcal{R}_{\text{labo}}$  supposé galiléen.
- ◇ **Repère** :  $(O, \vec{u}_z)$  vertical ascendant.
- ◇ **Repérage** :

$$\overrightarrow{OM}(t) = z(t) \vec{u}_z \quad ; \quad \vec{v}(t) = \dot{z}(t) \vec{u}_z \quad ; \quad \vec{a}(t) = \ddot{z}(t) \vec{u}_z$$

4 **BdF** :

Poids  $\vec{P} = m \vec{g} = -mg \vec{u}_z$

Force HOOKE  $\vec{F}_r = -k(\ell(t) - \ell_0) \vec{u}_k = k(\ell(t) - \ell_0) \vec{u}_z$

5 **PFD à l'équilibre** :  $0 = -mg + k(\ell_{\text{eq}} - \ell_0) \Leftrightarrow k(\ell_{\text{eq}} - \ell_0) = mg$

$$\Leftrightarrow \ell_{\text{eq}} = \ell_0 + \frac{mg}{k}$$

6 **PFD général** :

$$\begin{aligned} m\ddot{z}(t) &= -mg + k(\ell(t) - \ell_0) \\ \Leftrightarrow m\ddot{z}(t) + kz(t) &= -(mg + k\ell_0) \\ \Leftrightarrow \ddot{z}(t) + \omega_0^2 z(t) &= -\omega_0^2 \ell_{\text{eq}} \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \ell(t) = -z(t) \\ k\ell_{\text{eq}} = mg + k\ell_0 \end{array} \right\}$$

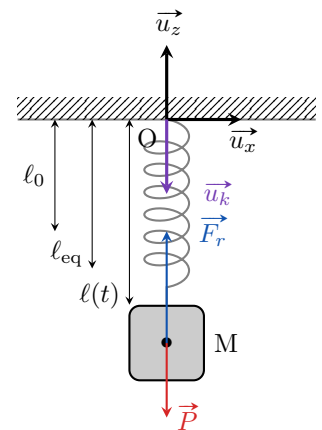


FIGURE M2.16