Colpier Clément
Fornara Thibault
Pellegrino Guillaume
Renard Charles

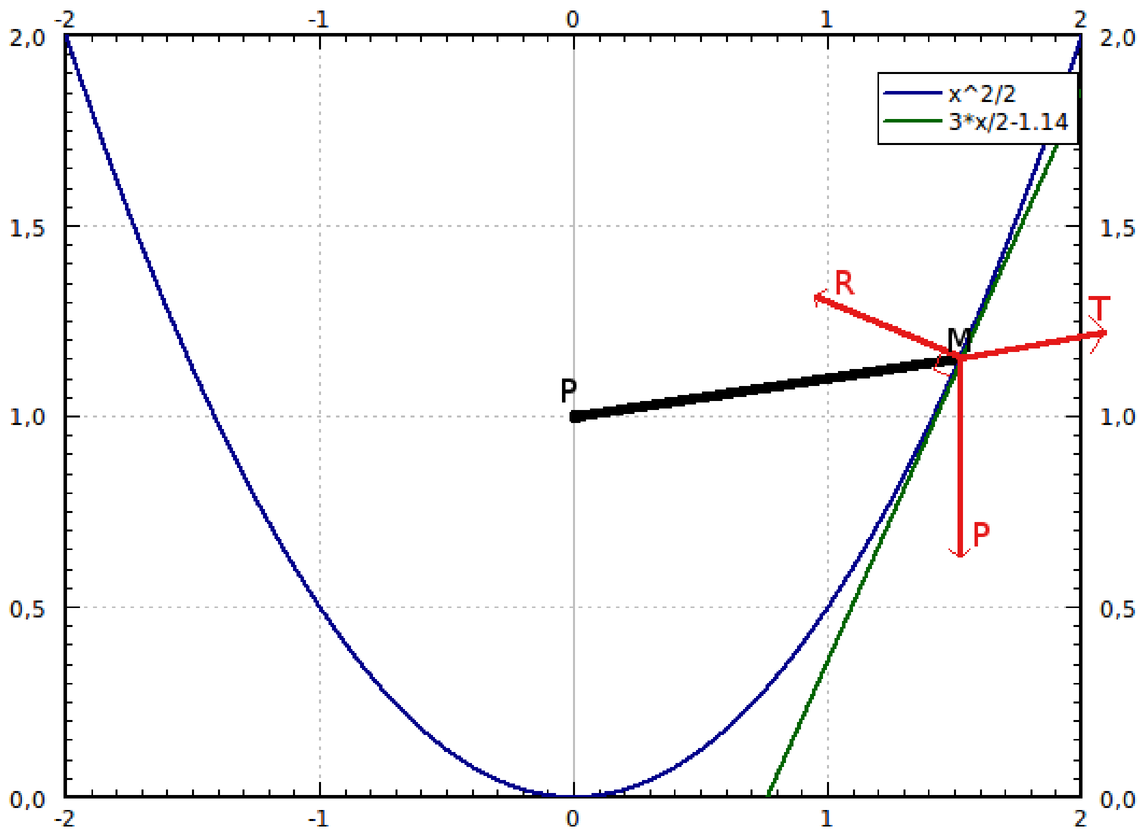
26/01/13

Projet de Mathématiques appliquées
PR3003

-

Table des matières

1 Déterminer l'équation différentielle vérifiée par M(t)=(x(t),y(t)).



La masselotte M se déplace uniquement selon la composante tangentielle. Pour déterminer l'équation différentielle on va donc particulièrement s'intéresser à l'équation sur la composante tangentielle.
Pour cela, on commence à faire la somme des forces s'exerçant sur la composante tangentielle $\vec{u_t}$ et normale $\vec{u_n}$ selon la seconde loi de Newton (PFD) :

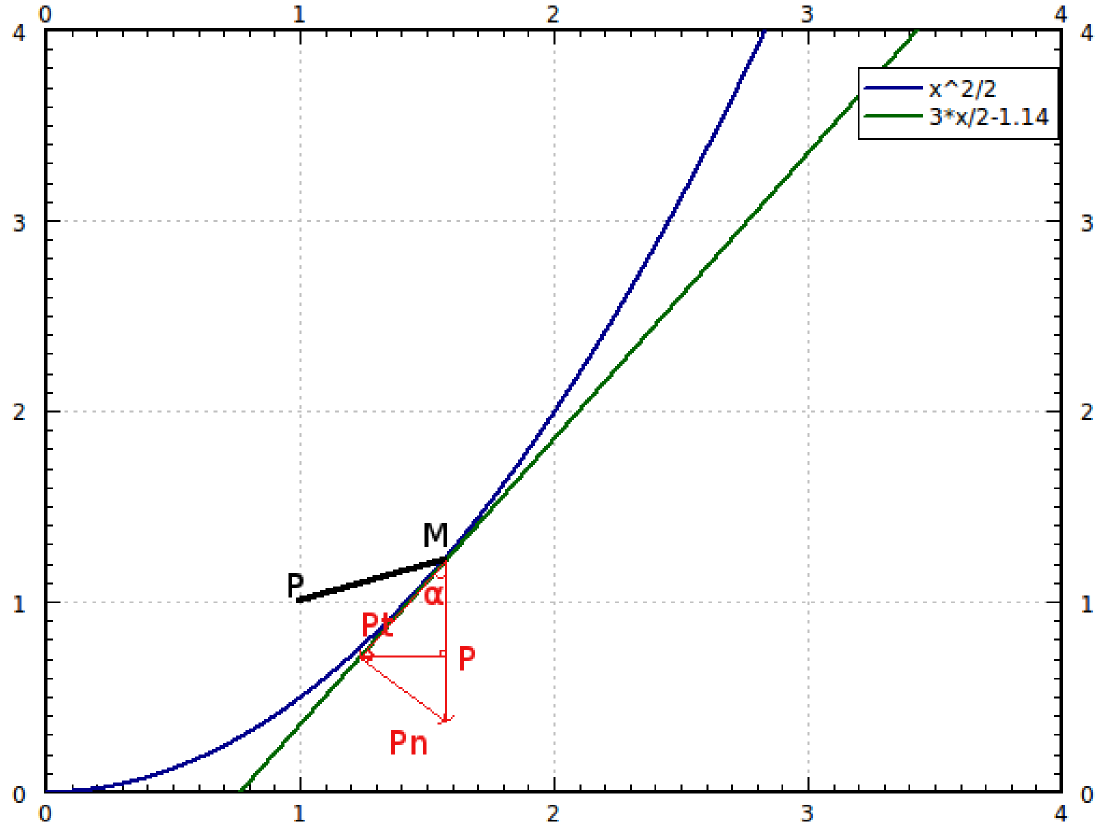
$$\begin{cases} P_t + T_t = ma_t \\ P_n + R_n + T_n = 0 \end{cases}$$

On s'intéresse à l'équation :

$$\boxed{P_t + T_t = ma_t}$$

Pour déterminer l'équation différentielle, on doit alors projeter $\vec{T}$ et $\vec{mg}$ sur $\vec{u_t}$.
On projette $\vec{mg} = -mg.\vec{u_y}$ sur $\vec{u_t}$

1.1 Projection du Poids sur la composante tangentielle



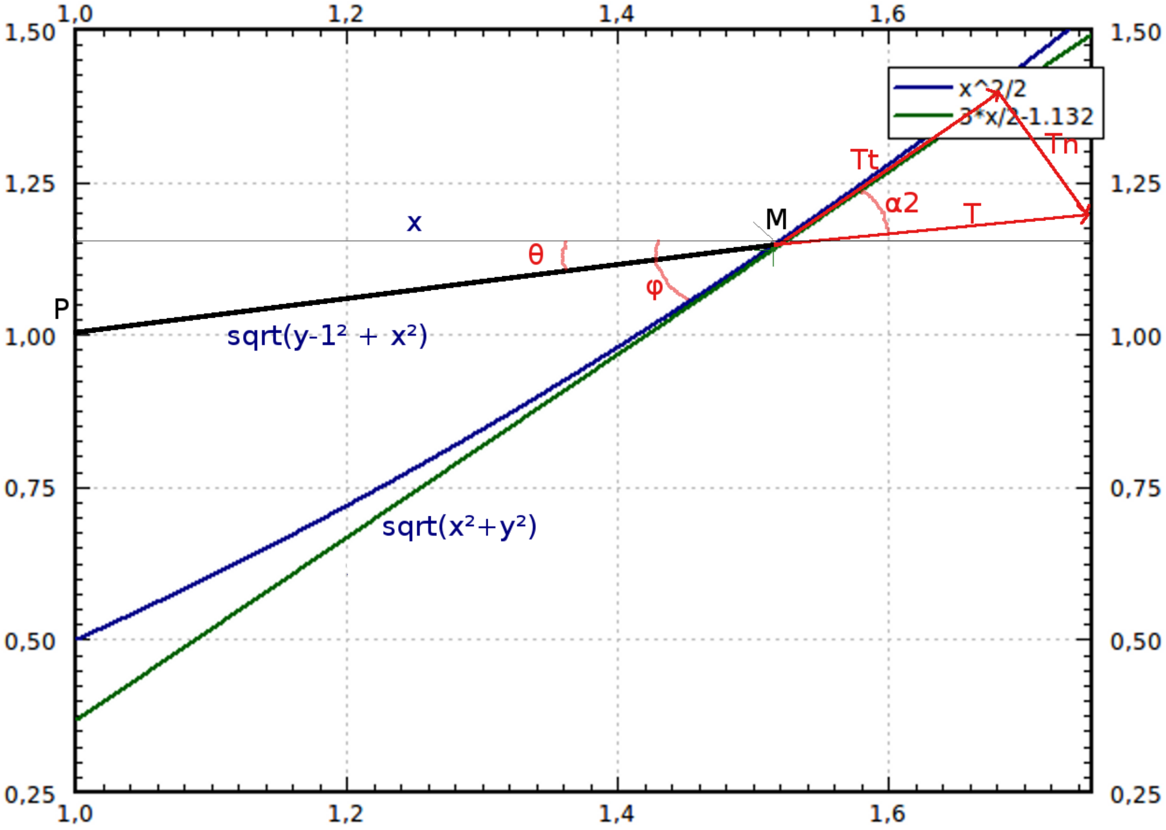
On remarque sur le graphique que $P_t = P.\cos(\alpha)$
On cherche à déterminer α. On calcule la pente a de la tige parabolique. $a = \frac{\partial y}{\partial x} = \frac{\partial x^2/2}{\partial x} = x$
En $M(x_0, y_0)$ la pente a de la tige parabolique vaut donc x_0. Cette pente a nous permet de calculer l'angle α.
En effet, on remarque graphiquement que $\tan(\alpha) = \frac{1}{a}$. On en déduit : $\alpha = \tan^{-1}(\frac{1}{x_0})$
Au final on trouve donc : $P_t = P.\cos(\tan^{-1}(\frac{1}{x_0}))$
Or $\cos(\tan^{-1}(x)) = \frac{1}{\sqrt{1+x^2}}$ On en déduit donc : $P_t = P.\frac{1}{\sqrt{1+1/x_0^2}}$ D'où :

$$\boxed{P_t = P.\frac{x_0}{\sqrt{1+x_0^2}}}$$

1.2 Projection de la tension du ressort su la composante tangentielle

On projette désormais $\vec{T}$ sur $\vec{u_t}$.

1.2.1 Methode de Guillaume, diff d'angle



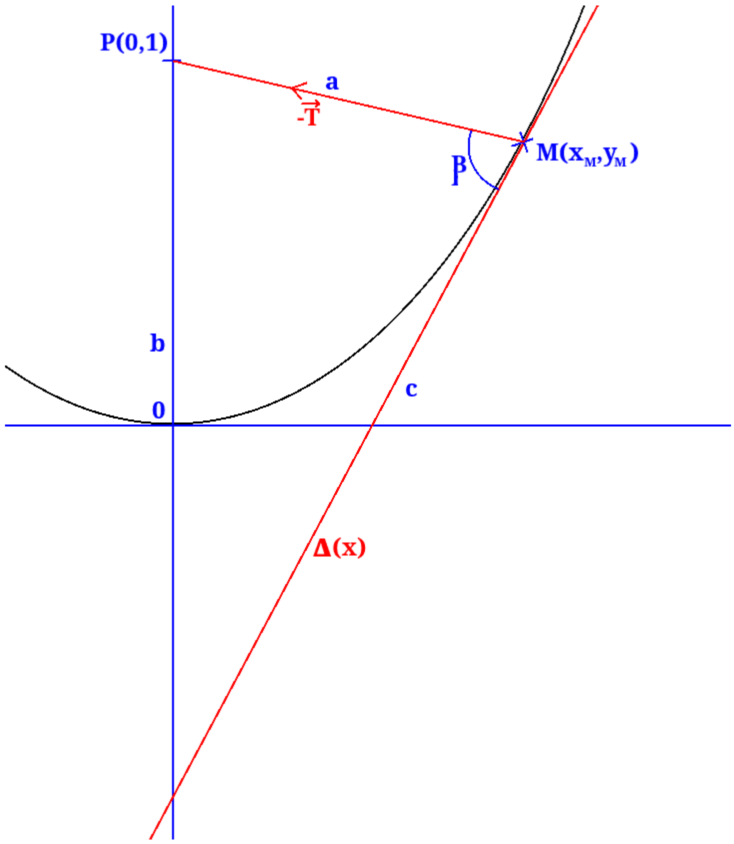
$$\cos(\phi) = \frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}} = \frac{1}{\sqrt{1+x^2}}$$

$$\cos(\theta) = \frac{x}{\sqrt{(1-y)^2+x^2}} = \frac{x}{\sqrt{1+x^4/4}}$$

Et : $T_t = T.\cos(\alpha 2) = T.\cos(\phi - \theta) = T[\cos(\phi).\cos(\theta) + \sin(\phi).\sin(\theta)]$
On en déduit :
$T_t = T[\frac{1}{\sqrt{1+x^2}}.\frac{x}{\sqrt{1+x^4/4}} + \sin(\cos^{-1}(\frac{1}{\sqrt{1+x^2}})).\sin(\cos^{-1}(\frac{x}{\sqrt{1+x^4/4}}))]$
Or : $\sin(\cos^{-1}(u)) = \sqrt{1-u^2}$
On trouve donc :

$$\boxed{T_t = T.[\frac{1}{\sqrt{1+x^2}}.\frac{x}{\sqrt{1+x^4/4}} + \sqrt{1-\frac{1}{1+x^2}}.\sqrt{1-\frac{x^2}{1+x^4/4}}]}$$

1.2.2 Methode de Charles, Al-Kashi



On note x,y les coordonnées du point M.
$a = \sqrt{(x_M - x_P)^2 + (y_M - y_P)^2} = \sqrt{x^2 + (\frac{x^2}{2} - 1)} = \sqrt{x^2 + \frac{x^4}{4} - x^2 + 1} = \sqrt{\frac{x^4}{4} + 1}$
$b = \sqrt{(x_M - x_P)^2 + (y_M - \Delta(0))^2} = \sqrt{x^2 + (\frac{x^2}{2} + \frac{x^2}{2})^2} = \sqrt{x^2 + x^4} = x\sqrt{1 + x^2}$
note : faut-il mettre plutôt $|x|\sqrt{1+x^2}$?
$c = \sqrt{(y_p - \Delta(0))^2} = \sqrt{(1 + \frac{x^2}{2})^2} = 1 + \frac{x^2}{2}$
D'après le théorème d'Al-Kashi : $x_1 = \frac{5+\sqrt{25-4\times 6}}{2} = 3$
$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \times \cos(\beta)$
$\cos(\beta) = \frac{a^2+b^2-c^2}{2ab} = \frac{x^4/4+1+x^2+x^4-1-x^2-x^4/4}{2x\sqrt{x^4/4+1}\sqrt{1+x^2}} = \frac{x^3}{2\sqrt{\frac{x^4}{4}+1}\sqrt{1+x^2}}$
On trouve donc :

$$\boxed{T_t = T \times \frac{x^3}{2\sqrt{\frac{x^4}{4}+1}\sqrt{1+x^2}}}$$

1.3 Determination de $\|T\|$

On détermine la valeur de la tension du ressort.
$T = k(l - l_0) = k(\sqrt{(x_M - x_P)^2 + (y_M - y_P)^2} - l_0) = k(\sqrt{x^2 + (x^2/2 - 1)^2} - l_0)$
$T = k(\sqrt{x^2 + x^4/4 - x^4 + 1} - l_0)$

$$\boxed{T = k(\sqrt{1 + \frac{x^4}{4}} - l_0)}$$

1.4 Détermination de a_t

On a vu dans la première équation que $a_n = 0$. On en déduit : $||\vec{a}|| = a_t$
Avec une accélération normale nulle, on peut écrire la formule de l'accélération dans le repère de Frenet ainsi :
$a_t = ||\vec{a}||$

Or $||\vec{a}|| = \frac{\partial v}{\partial t} = \frac{\partial \pm\sqrt{\dot{x}^2+\dot{y}^2}}{\partial t}$
$\dot{y} = \frac{\partial y}{\partial t} = \frac{\partial y}{\partial x} \times \frac{\partial x}{\partial t} = x\dot{x}$
$v = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{x}^2 x^2} = \dot{x}\sqrt{1+x^2}$
$\frac{\partial v}{\partial t} = \ddot{x}\sqrt{1+x^2} + \frac{\dot{x}^2 x}{\sqrt{1+x^2}}$
On trouve :

$$\boxed{a_t = \ddot{x}.\sqrt{1+x^2} + \frac{\dot{x}^2.x}{\sqrt{1+x^2}}}$$

(Equation de Charles)

1.5 Détermination de l'équation différentielle

A l'aide de ce qu'on a calculé précédemment on développe l'équation $mg_t + T_t = ma_t$ pour déterminer l'équation différentielle. On obtient alors :

1.5.1 Equa diff de Guillaume

En développant et en prenant k=m, g=1 et $a = l_0$ (données de l'énoncé), on obtient :

$$m.1.\frac{x}{\sqrt{1+x^2}} + m(\sqrt{x^4/4+1} - a).[\frac{1}{\sqrt{1+x^2}}.\frac{x}{\sqrt{1+x^4/4}} + \sqrt{1-\frac{1}{1+x^2}}.\sqrt{1-\frac{x^2}{1+x^4/4}}] - m.\ddot{x}.\sqrt{1+x^2} - m.\frac{\dot{x}^2.x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

$$\frac{x}{\sqrt{1+x^2}} + (\sqrt{x^4/4+1} - a).[\frac{1}{\sqrt{1+x^2}}.\frac{x}{\sqrt{1+x^4/4}} + \sqrt{1-\frac{1}{1+x^2}}.\sqrt{1-\frac{x^2}{1+x^4/4}}] - \ddot{x}.\sqrt{1+x^2} - \frac{\dot{x}^2.x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

$$\frac{x}{\sqrt{1+x^2}} + (\sqrt{x^4/4+1} - a).[\frac{1}{\sqrt{1+x^2}}.\frac{x}{\sqrt{1+x^4/4}} + \frac{x}{\sqrt{1+x^2}}.\sqrt{\frac{x^4/4-x^2+1}{1+x^4/4}}] - \ddot{x}.\sqrt{1+x^2} - \frac{\dot{x}^2.x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

$$\frac{x}{\sqrt{1+x^2}} + [\frac{x}{\sqrt{1+x^2}} + \frac{x.\sqrt{x^4/4-x^2+1}}{\sqrt{1+x^2}}] - a.[\frac{1}{\sqrt{1+x^2}}.\frac{x}{\sqrt{1+x^4/4}} + \frac{x}{\sqrt{1+x^2}}.\sqrt{\frac{x^4/4-x^2+1}{1+x^4/4}}] - \ddot{x}.\sqrt{1+x^2} - \frac{\dot{x}^2.x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

$$\frac{x}{1+x^2} + [\frac{x}{1+x^2} + \frac{x.\sqrt{x^4/4-x^2+1}}{1+x^2}] - a.[\frac{x}{(1+x^2).\sqrt{1+x^4/4}} + \frac{x.\sqrt{x^4/4-x^2+1}}{(1+x^2).\sqrt{1+x^4/4}}] - \ddot{x} - \frac{\dot{x}^2.x}{1+x^2} = 0$$

$$\frac{2x+x.\sqrt{x^4/4-x^2+1}-\dot{x}^2.x}{1+x^2} - a.\frac{x+x.\sqrt{x^4/4-x^2+1}}{(1+x^2).\sqrt{1+x^4/4}} - \ddot{x} = 0$$

$$-\frac{2x+x.\sqrt{x^4/4-x^2+1}-\dot{x}^2.x}{1+x^2} + a.\frac{x+x.\sqrt{x^4/4-x^2+1}}{(1+x^2).\sqrt{1+x^4/4}} + \ddot{x} = 0$$

$$-\frac{2x+x.\sqrt{(x^2/2-1)^2}-\dot{x}^2.x}{1+x^2} + a.\frac{x+x.\sqrt{(x^2/2-1)^2}}{(1+x^2).\sqrt{1+x^4/4}} + \ddot{x} = 0$$

$$\boxed{\frac{-x^3/2-x+\dot{x}^2 x}{1+x^2} + \frac{a.x^3}{2(1+x^2).\sqrt{1+x^4/4}} + \ddot{x} = 0}$$

1.5.2 Equa diff de Charles

On calcule maintenant l'équatio ndifférentielle du système en s'aidant des résultats précédents.
On part de l'équation $P_t + T_t = ma_t$
avec $T_t = k(l - l_0)$ et $P_t = -mg$
En développant les expression on obtient :

$$k(\sqrt{x^4/4+1} - l_0) \times \frac{x^3}{2\sqrt{x^4/4+1}\sqrt{1+x^2}} - mg\frac{x}{\sqrt{1+x^2}} = m(\ddot{x}\sqrt{1+x^2} + \frac{\ddot{x}^2 x}{\sqrt{1+x^2}})$$

$$\frac{k}{m}(\frac{x^3}{2\sqrt{1+x^2}} - \frac{x^3 \times l_0}{2\sqrt{x^4/4+1}\sqrt{1+x^2}}) - \frac{xg}{\sqrt{1+x^2}} - \ddot{x}\sqrt{1+x^2} - \frac{\dot{x}^2 x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

En prenant k=m, g=1 et $a = l_0$ (données de l'énoncé), on obtient :

$$-\frac{x^3}{2\sqrt{1+x^2}} + \frac{x^3 \times a}{2\sqrt{x^4/4+1}\sqrt{1+x^2}} + \frac{x}{\sqrt{1+x^2}} + \ddot{x}\sqrt{1+x^2} + \frac{\dot{x}^2 x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

$$(-\frac{x^3}{2} + x)\frac{1}{2\sqrt{1+x^2}} + \frac{x^3 \times a}{2\sqrt{x^4/4+1}\sqrt{1+x^2}} + \ddot{x}\sqrt{1+x^2} + \frac{\dot{x}^2 x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

$$(-\frac{x^3}{2} + x)\frac{1}{2\sqrt{1+x^2}} + \frac{x^3 \times a}{2\sqrt{x^4/4+1}\sqrt{1+x^2}} + \ddot{x}\sqrt{1+x^2} + \frac{\dot{x}^2 x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

$$(-\frac{x^3}{2} + x)\frac{1}{1+x^2} + \frac{x^3 \times a}{2\sqrt{x^4/4+1}(1+x^2)} + \ddot{x} + \frac{\dot{x}^2 x}{\sqrt{1+x^2}} = 0$$

$$\boxed{\ddot{x} + \frac{\dot{x}^2 x - x^3/2 - x}{1+x^2} + \frac{x^3 \times a}{2\sqrt{x^4/4+1}(1+x^2)} = 0}$$

2 Détermination des points d'équilibre

Les points d'équilibre sont les points où la vitesse du système et donc de la masselotte est nulle. Ainsi, les tèrmes lié à la vitesse et à l'accélération du système sont nuls.

Les points d'équilibres correspondent aux solutions de l'équation :
$\ddot{x} + \frac{\dot{x}^2 x - x^3/2 - x}{1+x^2} + \frac{x^3 \times a}{2\sqrt{x^4/4+1}(1+x^2)} = 0$ où $\ddot{x} = 0$ et $\dot{x} = 0$ Ainsi on a :
$\frac{-x^3/2-x}{1+x^2} + \frac{x^3 \times a}{2\sqrt{x^4/4+1}(1+x^2)} = 0$
Une première solution correspond à $x_0 = 0$ et $y_0 = 0$
En multipliant de part et d'autre de l'équation par $\frac{2(1+x^2)}{x}$:
$x^2 - \frac{x^2 \times l_0}{\sqrt{1+x^4/4}} + 2 = 0$
$\sqrt{1 + x^{\frac{4}{4}}}(x^2 + 2) = x^2 \times l_0$
$\sqrt{1 + y^2}(2y + 2) = 2yl_0$
$(1 + y^2)(4y^2 + 8y + 4) = 4y^2 \times l_0^2$
$(1 + y^2)(y^2 + 2y + 1) = y^2 \times l_0^2$
$(\frac{1}{y} + y)(y + 2 + \frac{1}{y}) = l_0^2$
On pose $X = y + \frac{1}{y}$ $(y \neq 0)$:
$X(X + 2) = l_0^2$
$X^2 + 2X - l_0^2 = 0$
Dont on calcule le déterminant : $\Delta_X = 4(1 + l_0^2)$
D'où les solutions intermédiaires : $X_1 = -1 - \sqrt{1 + l_0^2}$
$X_2 = -1 + \sqrt{1 + l_0^2}$
$y + \frac{1}{y} = X$
$y^2 + 1 = Xy$
$y^2 - Xy + 1 = 0$
Dont le déterminant est : $\Delta_y = X^2 - 4$
D'où les solutions : $y = \frac{1}{2}(X - \sqrt{X^2 - 4})$
$y = \frac{1}{2}(X + \sqrt{X^2 - 4})$
On peut alors trouver l'expression des ordonnées des points d'équilibre y_1, y_2, y_3, y_4 en fonction de l_0 :
$y_0 = 0$
$y_1 = \frac{1}{2}(X_1 - \sqrt{X_1 - 4}) = \frac{-1-\sqrt{1+l_0^2}}{2} - \frac{1}{2}(\sqrt{(-1 - \sqrt{1 + l_0^2})^2 - 4})$
$= \frac{1}{2}(-1 - \sqrt{1 + l_0^2}) - \frac{1}{2}\sqrt{1 + 2\sqrt{1 + l_0^2} + (1 + l_0^2) - 4}$
$= \frac{1}{2}(-1 - \sqrt{1 + l_0^2}) - \frac{1}{2}\sqrt{-2 + 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}$
$y_2 = \frac{X_1+\sqrt{X_1-4}}{2} = \frac{1}{2}(-1 - \sqrt{1 + l_0^2}) + \frac{1}{2}\sqrt{-2 + 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}$
$y_3 = \frac{X_2-\sqrt{X_2-4}}{2} = \frac{-1+\sqrt{1+l_0^2}}{2} - \frac{1}{2}(\sqrt{(-1 + \sqrt{1 + l_0^2})^2 - 4})$
$= \frac{1}{2}(-1 + \sqrt{1 + l_0^2}) - \frac{1}{2}\sqrt{1 - 2\sqrt{1 + l_0^2} + (1 + l_0^2) - 4}$
$= \frac{1}{2}(-1 + \sqrt{1 + l_0^2}) - \frac{1}{2}\sqrt{-2 - 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}$
$y_4 = \frac{1}{2}(-1 + \sqrt{1 + l_0^2}) + \frac{1}{2}\sqrt{-2 - 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}$
En considérant $y = \frac{x^2}{2} \Longrightarrow x = \pm\sqrt{2y}$ on a au total 9 points d'équilibre :
$x_0 = 0$ (Déterminé au début)
$x_1 = \sqrt{-1 - \sqrt{1 + l_0^2} - \sqrt{-2 + 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}}$
$x_2 = -\sqrt{-1 - \sqrt{1 + l_0^2} - \sqrt{-2 + 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}}$
$x_3 = \sqrt{-1 - \sqrt{1 + l_0^2} + \sqrt{-2 + 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}}$
$x_4 = -\sqrt{-1 - \sqrt{1 + l_0^2} + \sqrt{-2 + 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}}$
$x_5 = \sqrt{-1 + \sqrt{1 + l_0^2} - \sqrt{-2 - 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2)}}$
$x_6 = -\sqrt{-1 + \sqrt{1 + l_0^2} - \sqrt{-2 - 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2)}}$
$x_7 = \sqrt{-1 + \sqrt{1 + l_0^2} + \sqrt{-2 - 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}}$
$x_8 = -\sqrt{-1 + \sqrt{1 + l_0^2} + \sqrt{-2 - 2\sqrt{1 + l_0^2} + l_0^2}}$

Il reste à déterminer la nature de ces points d'équilibre du système.

3 Détermination de la nature des points d'équilibre

=> p.25

Nous sommes dans le cas d'un système non linéaire. On pose $x_1 = x, x_2 = \dot{x}$ On a alors :

$$\dot{x_1} = x_2 = f_1(x_1*, x_2*)$$

$$\dot{x_2} = \frac{x_1^3 \times l_0}{2\sqrt{1 + \frac{x_1^4}{4}}(1 + x_1^2)} - \frac{x_1^3}{2(1 + x_1^2)} - \frac{x_2^2 x_1}{1 + x_1^2} = f_2(x_1, x_2)$$

Aux points d'équilibre, la vitesse est nulle d'où $x_2 = 0$ et $\dot{x_2} = 0$
D'où :

$$f_1(x_1*, 0) = 0$$

$$f_2(x_1*, 0) = \frac{x_1^3 \times l_0}{2\sqrt{1 + \frac{x_1^4}{4}}(1 + x_1^2)} - \frac{x_1^3}{2(1 + x_1^2)}$$

On va calculer la nature des points d'équilibre en passant par la matrice Jacobienne :

$$J_f = \begin{pmatrix} \frac{\delta f_1}{dx_1} & \frac{\delta f_1}{dx_2} \\ \frac{\delta f_2}{dx_1} & \frac{\delta f_2}{dx_2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \frac{\delta f_2}{dx_1} & 0 \end{pmatrix}$$

Il faut alors déterminer $\frac{\delta f_2}{dx_1}$:

$$\frac{\delta f_2}{dx_1} = \frac{3l_0x_1^2 + l_0x^4 - (1 + x^2)\frac{l_0x^6}{2(1+\frac{x^4}{4})}}{2\sqrt{1 + \frac{x^4}{4}}(1 + x^2)^2} - \frac{3x^2 + x^4}{2(1 + x^2)^2}$$

Détail du calcul de $\frac{\delta f_2}{dx_1}$:
(VIDE!!! voir lune à plume, je vois de quoi je parle. Pour info, c'est du calcul brut, pas "d'astuce")

On peut alors calculer les propriétés de la matrice (respectivement Déterminant, Trace, Discriminant de du polynôme caractéristique) :

$$det(J_f) = \frac{\delta f_2}{dx_1}$$

$$tr(J_f) = 0$$

$$\Delta(J_f) = tr(J_f) - 4 \times det(J_f) = 4\frac{\delta f_2}{dx_1}$$

Pour connaitre la nature du point d'équilibre, il nous reste plus qu'à étudier le signe de $\frac{\delta f_2}{dx_1}$:

$$\frac{\delta f_2}{dx_1} = \frac{3l_0x_1^2 + l_0x^4 - (1 + x^2)\frac{l_0x^6}{2(1+\frac{x^4}{4})}}{2\sqrt{1 + \frac{x^4}{4}}(1 + x^2)^2} - \frac{3x^2 + x^4}{2(1 + x^2)^2}$$

D'après la question précédente, on a en tout point d'équilibre $\sqrt{1 + \frac{x^4}{4}} = \frac{x^2 l_0}{x^2+2}$, d'où :

$$\frac{\delta f_2}{dx_1} = \frac{3l_0x_1^2 + l_0x^4 - \frac{1}{2}(x^2 + 2)^2(1 + x^2)\frac{l_0x^6}{\frac{(x^2l_0)^2}{(x^2+2)}}}{2(1 + x^2)^2} - \frac{3x^2 + x^4}{2(1 + x^2)^2}$$

$$= \frac{-\frac{1}{2l_0}x^2(x^2 + 2)^2(1 + x^2)(x^2 + 2) + (3l_0x^2 + l_0x^2 + l_0x^4)(x^2 + 2) - 3x^2 - x^4}{2(1 + x^2)^2}$$

(Jusqu'à là, je suis sur que c'était la bonne méthode. Le remplacement de $\sqrt{1 + \frac{x^4}{4}} = \frac{x^2 l_0}{x^2+2}$ est lui-aussi bon)

Le dénominateur étant positif pour tout x, on cherche le signe du numérateur, c-à-d de :

$$-\frac{1}{2l_0}x^2(x^2 + 2)^2(1 + x^2)(x^2 + 2) + (3l_0x^2 + l_0x^2 + l_0x^4)(x^2 + 2) - 3x^2 - x^4$$

Etude de signe du polynome :
on pose,

$$-\frac{1}{2l_0}x^2(x^2+2)^2(1+x^2)(x^2+2)+(3l_0x^2+l_0x^2+l_0x^4)(x^2+2)-3x^2-x^4=0$$

Le polynôme est factorisable par x^2 et on obtient un polynome d'ordre 8
$-1x^8/l_0-7x^6/l_0-18x^4/l_0+x^2(n6l_0-1-20/l_0)+(8l_0-1-8l_0)=0$
On pose :
$V=-1/l_0$
$Y=(6l_0-1-20/l_0)$
$Z=(8l_0-1-8/l_0)$
on a : $Vx^8+7Vx^6+18Vx^4+Yx^2+Z=0$
le polynome est d'ordre 8 c'est donc un ordre pair donc il admet au maximum deux racines.
Or le coefficient de l'ordre 8 est impair et z est négatif donc le polynome admet deux racines de signes contraires.
on peut donc factoriser le polynome par un polynome d'ordre 6 et par un polynome d'ordre 2

4 Dans toute la suite on supposera que g=1, k=m et on notera $a=l_0$ et on s'intéressera particulièrement par l'équation vérifié par x(t).

4.1 Montrer que l'équation est de la forme : (E) $\ddot{x}+f(x,\dot{x},a)=0$.

4.2 Déterminer en fonction de a les points d'équilibres du système.

4.3 Quelle est en fonction de a, la nature des points d'équilibres.

5 On suppose que $a=\sqrt{15}$.

5.1 Déterminer la valeur exacte des points d'équilibres du systéme.

5.2 Déterminer l'intégrale première du système.

5.3 Représenter le portrait de phase.

5.4 Que peut-on en déduire sur le mouvement.

6 On suppose maintenant que $a=\sqrt{3}$ et $x(0)=x_0>0$ et $\dot{x}(0)=0$.

6.1 Calculer et représenter à l'aide de Matlab la période T en fonction de x_0 pour $0<x_0<10$.

7 On suppose maintenant que le système est soumis à une force de frottement $\gamma>0$ et que l'équation devient : (E) $\ddot{x}+\gamma.\dot{x}+f(x,a)=0$.

7.1 Représenter le diagramme de Matlab le diagramme de bifurcation en (a,γ) pour chacun des points d'équilibres.

7.2 On suppose que $a=\sqrt{15}$. Pour quelles valeurs (exactes) de γ les points d'équilibres attractifs changent-ils de nature.

7.3 Représenter le portrait de phase pour $\gamma=1,\gamma=2,\gamma=3$.