

## I - Exercice 5-1

- système :  $(\Sigma)$  : Le plateau de masse  $M$  et de rayon  $R$  et l'homme de masse  $m$
- référentiel : référentiel terrestre  $(R)$  supposé galiléen, référentiel lié à le plateau  $(R_1)$ , référentiel lié à l'homme  $(R_2)$  On a  $\vec{\Omega}_{(R_1)/R} = \dot{\theta}\vec{e}_z$ , et  $\vec{\Omega}_{(R_2)/R} = \dot{\varphi}\vec{e}_z$

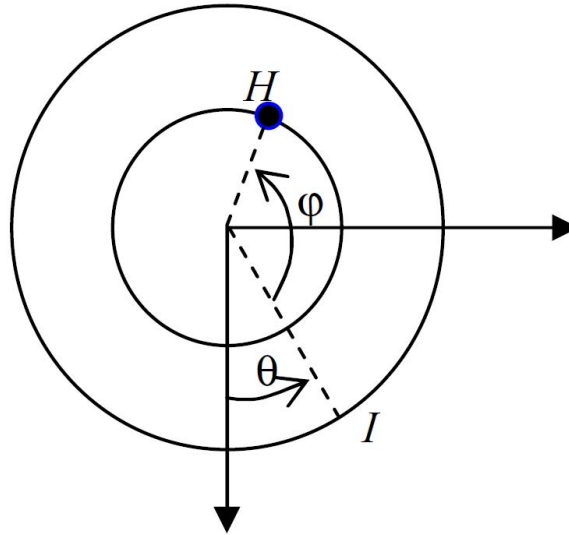


FIGURE 1 – le système étudiée

### I.A -

Comme le plateau tourne sans frottement autour d'un axe, on a donc  $\vec{\mathcal{M}}_{\Delta, ext \rightarrow (\Sigma)} = \vec{0}$ , par le théorème scalaire du moment cinétique, on a

$$\left( \frac{dL_{\Delta}(\Sigma)}{dt} \right)_{(R)} = \mathcal{M}_{\Delta, ext \rightarrow (\Sigma)} = 0$$

le moment cinétique total par rapport à l'axe est donc conservé

### I.B -

Comme

$$L_{\Delta}(\Sigma) = L_1 + L_2$$

avec

$$L_1 = I_1 \Omega_1 = m a^2 \dot{\varphi} \quad \text{et} \quad L_2 = I_2 \Omega_2 = \frac{1}{2} M R^2 \dot{\theta}$$

Donc

$$\frac{d}{dt} \left( m a^2 \dot{\varphi} + \frac{1}{2} M R^2 \dot{\theta} \right) = 0$$

Soit

$$m a^2 \ddot{\varphi} + \frac{1}{2} M R^2 \ddot{\theta} = 0$$

On obtient

$$\ddot{\varphi} = -\frac{MR^2}{2ma^2}\ddot{\theta}$$

En intégrant, avec les conditions initiales  $\dot{\varphi}(t=0) = \dot{\theta}(t=0)$ , on obtient

$$\dot{\varphi} = -\frac{MR^2}{2ma^2}\dot{\theta}$$

Donc

$$2\pi = [\varphi(t=t_f) - \varphi(t=0)] - [\theta(t=t_f) - \theta(t=0)] = \left(-\frac{MR^2}{2ma^2} - 1\right) (\theta(t=t_f) - \theta(t=0))$$

Finalement, le disque a tourné

$$\Delta\theta = -\frac{2\pi}{1 + \frac{MR^2}{2ma^2}}$$

**I.C -**

A.N.

$$\Delta\theta = -\frac{2 * 3.14}{1 + \frac{500*9}{2*75*1}} = -0.203$$

Le plateau a peu tourné par rapport l'homme