

TD3-Dynamique

1 Exercice 1

1. Déterminer les équations horaires du centre d'inertie du sauteur

Données :

$$\begin{aligned} V_D &= \frac{27m}{s} \\ \alpha_D &= 60^\circ = \frac{\pi}{3} \\ y_D &= 50m \\ x_D &= 0 \end{aligned}$$

On applique le PFD

$$\begin{aligned} PFD &\rightarrow \sum_i \vec{F}_i = m\vec{a} \\ \vec{P} &= m\vec{a} \rightarrow -mg\vec{e}_y = m\vec{a} \rightarrow \vec{a} = -g\vec{e}_y \\ \vec{V} &= \int \vec{a} dt = -gt\vec{e}_y + V_{Dx}\vec{e}_x + V_{Dy}\vec{e}_y \\ \vec{OM} &= \int \vec{V} dt = -\frac{1}{2}gt^2\vec{e}_y + V_{Dx}t\vec{e}_x + V_{Dy}t\vec{e}_y + x_D\vec{e}_x + y_D\vec{e}_y \\ \vec{OM} &= \begin{cases} x(t) = V_{Dx}t \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + V_{Dy}t + 50 \end{cases} \\ \cos \alpha_D &= \frac{V_{Dx}}{V_D} \rightarrow V_{Dx} = V_D \cos \alpha_D = \frac{27}{2} \\ \sin \alpha_D &= \frac{V_{Dy}}{V_D} \rightarrow V_{Dy} = V_D \sin \alpha_D = \frac{27\sqrt{3}}{2} \\ \vec{OM} &= \begin{cases} x(t) = V_D \cos \alpha_D t \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + V_D \sin \alpha_D t + y_D \end{cases} \\ \vec{P} &= \begin{pmatrix} 0 \\ -mg \end{pmatrix}; \vec{a} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \end{pmatrix} \text{ avec } a_x = 0 \text{ et } a_y = -g \end{aligned}$$

On sait que

$$\begin{aligned} V_x &= \int a_x dt = cte_1 = V_D \cos \alpha_D \\ V_y &= \int a_y dt = cte_2 = -gt + cte_2 \end{aligned}$$

On sait que à $t = 0$ on a

$$\vec{V}_D \begin{pmatrix} V_D \cos \alpha_D \\ V_D \sin \alpha_D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} cte_1 \\ cte_2 \end{pmatrix}$$

2. En déduire la trajectoire du sauteur

On rappelle que la trajectoire correspond à l'ensemble des points parcourus par M . On se doit alors d'exprimer $y(x)$

$$\begin{aligned} x &= V_D \cos \alpha_D t \rightarrow t = \frac{x}{V_D \cos \alpha_D} \\ y &= -\frac{1}{2}g \left(\frac{x}{V_D \cos \alpha_D} \right)^2 + V_D \sin \alpha_D \left(\frac{x}{V_D \cos \alpha_D} \right) + y_D \\ y(x) &= -\frac{g}{2V_D^2 \cos^2 \alpha_D} x^2 + \tan \alpha_D x + y_D \end{aligned}$$

3. Est-ce que le skieur passe les sapins situés $x_S = 20m$ et $y_S = 40m$?

On prend $x = 20m$ dans $y(x)$ et on prend $g = 10m.s^{-2}$

$$y(20) = -\frac{10}{2 \times 27^2 \times \cos^2 60} \times 20^2 + \tan 60 \times 20 + 50 = 73m \text{ (à la calculatrice)}$$

Finalement comme $73 > y_S = 40$ le skieur passera au-dessus des sapins.

4. Donner l'expression de la distance parcourue par le sauteur ?

Il faut calculer la distance parcourue.

Pour $y(x) = 0$ soit :

$$-\frac{1}{2} \frac{g}{V_D^2 \cos^2 \alpha_D} x^2 + \tan \alpha_D x + y_D = 0$$

$$\Delta = \tan^2 60 - 4 \left(-\frac{1}{2} \frac{10}{27^2 \cos^2 60} \right) 50 = \dots$$

(à finir)

Finalement $x \approx 84m$

2 Exercice 2 : Pendule simple

1. Donner l'expression des forces qui s'exercent sur le pendule.

Soit deux forces

- $\vec{P} = m\vec{g}$ le poids de la masse m
- $\vec{T} = -T\vec{e}_r$ la tension du fil exercé par la masse m

2. Calculer la vitesse et l'accélération du point M dans le repère $R(\vec{x}, \vec{y})$ en fonction des vecteurs \vec{e}_r et \vec{e}_θ .

Par définition on rappelle que :

$$\left(\frac{d\vec{A}}{dt} \right)_R = \left(\frac{d\vec{A}}{dt} \right)_{R'} + \Omega_{R',R} \wedge \vec{A}$$

Dans notre cas $\vec{A} = \vec{e}_r$ alors :

$$\left(\frac{d\vec{e}_r}{dt} \right)_R = \left(\frac{d\vec{e}_r}{dt} \right)_{R'} + \Omega_{R',R} \wedge \vec{e}_r \stackrel{\left(\frac{d\vec{e}_r}{dt} \right)_{R'} = 0}{\Longrightarrow} \left(\frac{d\vec{e}_r}{dt} \right)_R = \Omega_{R',R} \wedge \vec{e}_r = \dot{\theta} \vec{e}_z \wedge \vec{e}_r = \dot{\theta} \vec{e}_\theta$$

Finalement $\vec{V}_{M,R} = l\dot{\theta} \vec{e}_\theta$

Ainsi pour l'accélération on a :

$$\vec{a}_{M,R} = \left(\frac{d\vec{V}_{M,R}}{dt} \right)_R = -l\dot{\theta}^2 \vec{e}_\theta + l\ddot{\theta} \vec{e}_\theta$$

Car par définition : $\left(\frac{d\vec{e}_\theta}{dt} \right)_R = -\dot{\theta} \vec{e}_r$

En appliquant le PFD on a :

$$PFD \rightarrow \sum_i \vec{F}_i = \vec{P} + \vec{T} = m\vec{a}$$

$$\begin{aligned} \xrightarrow{\text{sur } \vec{e}_r} mg \cos \theta - T &= -ml\dot{\theta}^2 \\ \xrightarrow{\text{sur } \vec{e}_\theta} mg \sin \theta - T &= -ml\ddot{\theta} \end{aligned}$$

On sait que :

$$\begin{aligned} \vec{e}_r &= \cos \theta \vec{x} + \sin \theta \vec{y} \\ \vec{e}_\theta &= -\sin \theta \vec{x} + \cos \theta \vec{y} \\ \vec{x} &= \cos \theta \vec{e}_r - \sin \theta \vec{e}_\theta \\ \vec{y} &= \sin \theta \vec{e}_r + \cos \theta \vec{e}_\theta \end{aligned}$$