

Exercices de physique générale I – Section MA

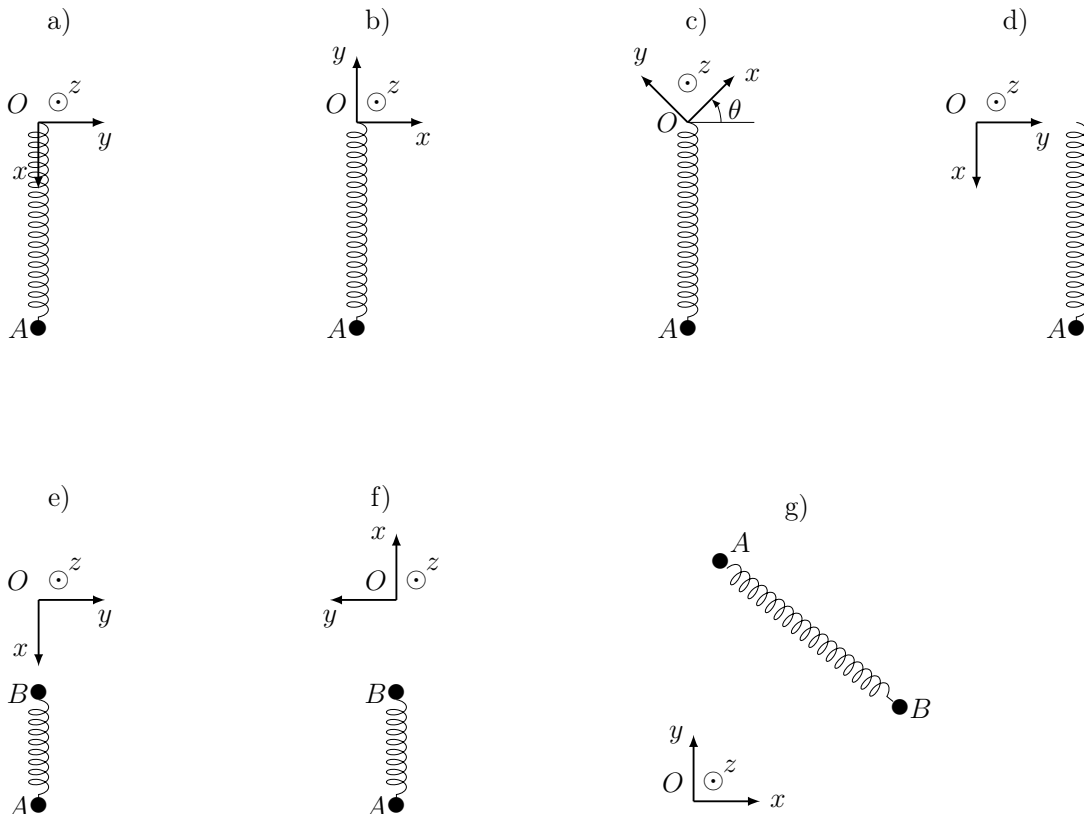
23 septembre 2020

version 1

Exercices en auditoire : semaine 2

1 Ressorts

Exprimer les force \vec{F}_A et \vec{F}_B appliquées aux points A et B indiqués sur les figures ci-dessous. Chaque ressort a une constante élastique k et une longueur à vide l_0 (longueur “naturelle”). Exprimer de préférence les positions sous la forme $\vec{r}_A = x_A\hat{e}_x + y_A\hat{e}_y + z_A\hat{e}_z$, où \hat{e}_i est un vecteur unitaire dans la direction de l’axe i du repère.



Solution :

- a) La position à vide (ou naturelle) du ressort se trouve à $\vec{r}_{\text{nat.}} = l_0 \hat{e}_x$. La force s'écrit donc :

$$\vec{F}_A = -k\Delta\vec{r} = -k(\vec{r}_A - \vec{r}_{\text{nat.}}) = -k(x_A - l_0) \hat{e}_x. \quad (1)$$

- b) La position à vide (ou naturelle) du ressort se trouve à $\vec{r}_{\text{nat.}} = -l_0 \hat{e}_y$. La force s'écrit donc :

$$\vec{F}_A = -k\Delta\vec{r} = -k(\vec{r}_A - \vec{r}_{\text{nat.}}) = -k(y_A + l_0) \hat{e}_y. \quad (2)$$

- c) La position à vide (ou naturelle) du ressort se trouve à $\vec{r}_{\text{nat.}} = -l_0(\sin\theta \hat{e}_x + \cos\theta \hat{e}_y)$ et le point A à $\vec{r}_A = -l_A(\sin\theta \hat{e}_x + \cos\theta \hat{e}_y)$, où l_A est la longueur totale du ressort (l_0 plus l'allongement). La force s'écrit alors :

$$\vec{F}_A = -k\Delta\vec{r} = -k(\vec{r}_A - \vec{r}_{\text{nat.}}) = -k[-l_A - (-l_0)](\sin\theta \hat{e}_x + \cos\theta \hat{e}_y) = k(l_A - l_0)(\sin\theta \hat{e}_x + \cos\theta \hat{e}_y). \quad (3)$$

- d) Comme au point a), $\vec{F}_A = -k(x_A - l_0) \hat{e}_x$.

- e) Pour calculer la force du ressort sur le point A , il faut identifier la position à laquelle le point A ne subirait aucune force. Ce point est à la position $\vec{r}_{\text{nat.}} = \vec{r}_B + l_0 \hat{e}_x = (x_B + l_0) \hat{e}_x$, et donc

$$\vec{F}_A = -k(x_A - (x_B + l_0)) \hat{e}_x = -k(x_A - x_B - l_0) \hat{e}_x. \quad (4)$$

Pour calculer la force du ressort sur le point B , il faut identifier la position à laquelle le point B ne subirait aucune force. Ce point est à la position $\vec{r}_{\text{nat.}} = \vec{r}_A - l_0 \hat{e}_x = (x_A - l_0) \hat{e}_x$, et donc

$$\vec{F}_B = -k(x_B - (x_A - l_0)) \hat{e}_x = -k(x_B - x_A + l_0) \hat{e}_x. \quad (5)$$

On remarque que

$$\vec{F}_A = -\vec{F}_B! \quad (6)$$

- f) Par un raisonnement similaire à e), on trouve

$$\vec{F}_A = -k(x_A - (x_B - l_0)) \hat{e}_x = -k(x_A - x_B + l_0) \hat{e}_x, \quad (7)$$

et

$$\vec{F}_B = -k(x_B - (x_A + l_0)) \hat{e}_x = -k(x_B - x_A - l_0) \hat{e}_x = -\vec{F}_A. \quad (8)$$

- g) De manière générale (pour un ressort rectiligne), on trouve

$$\vec{F}_A = -k \left[\vec{r}_A - \left(\vec{r}_B + l_0 \frac{\vec{r}_A - \vec{r}_B}{|\vec{r}_A - \vec{r}_B|} \right) \right], \quad (9)$$

et

$$\vec{F}_B = -k \left[\vec{r}_B - \left(\vec{r}_A + l_0 \frac{\vec{r}_B - \vec{r}_A}{|\vec{r}_B - \vec{r}_A|} \right) \right]. \quad (10)$$