A logo with a bee and a gear

Description automatically generated

**PHS4700**

**Physique pour les applications multimédia**

PAGE COUVERTURE **OBLIGATOIRE** POUR TOUS LES DEVOIRS

**Numéro du groupe : 01**

**Numéro de l’équipe :**

**Numéro de devoir : 02**

|  |
| --- |
| Nom : Diop Prénom : Abdul Hamid Matricule : 2141605  Signature : |
| Nom : Berger Prénom : Javier Matricule : 2206989  Signature : |
| Nom : Ngandjui Tchuente Prénom : Ewald Jordan Matricule : 2029689  Signature : |
| Nom : Jourba Prénom : Alexandra Matricule : 2413451  A black line drawing of a plane  Description automatically generated  Signature : |

Sommaire

[Introduction 2](#_Toc180687959)

[Étapes de résolution 4](#_Toc180687960)

[1. 4](#_Toc180687961)

[Analyse des résultats 4](#_Toc180687962)

[Conditions initiales 4](#_Toc180687963)

[Conclusions 6](#_Toc180687964)

# Introduction

Ce rapport vise à étudier la trajectoire d’une balle de ping-pong soumise à différentes forces physiques.

Lors d’un match de ping-pong, la balle est influencée par plusieurs forces telles que la gravité, la résistance de l’air (frottement visqueux) et la force de Magnus, qui s’applique sur une balle en rotation. Ces forces modifient sa trajectoire et son comportement en vol. L’objectif de cette simulation est de modéliser la trajectoire de la balle et d’analyser comment elle se comporte en fonction des conditions initiales et des forces appliquées.

Pour ce faire, nous avons conçu une fonction sous Matlab permettant de simuler la trajectoire de la balle. La fonction tient compte de différents phénomènes physiques et détermine si la balle touche la table, le filet, ou sort des limites du jeu. Trois scénarios de simulation sont envisagés :

* **Option 1** : La balle est soumise uniquement à la gravité.
* **Option 2** : La balle subit à la fois la gravité et une force de frottement visqueux.
* **Option 3** : En plus de la gravité et du frottement visqueux, la force de Magnus, due à la rotation de la balle, est prise en compte.

Chacun de ces scénarios est testé avec différentes conditions initiales, telles que la position, la vitesse et la vitesse angulaire de la balle. La simulation s'arrête dès que la balle touche la table, le filet ou le sol. La trajectoire de la balle est calculée à partir des équations du mouvement, et les résultats obtenus permettent de visualiser le chemin parcouru par la balle et d’évaluer si le coup est réussi ou non.

La fonction Matlab développée pour cette simulation est appelée de la manière suivante :

|  |
| --- |
| [coup, vbf, ti, x, y, z] = Devoir2(option, rbi, vbi, wbi) |

Les paramètres d’entrée de la fonction sont les suivants :

* **option** : Un entier qui détermine le type de simulation :
* 1 pour une simulation avec seulement la gravité.
* 2 pour une simulation avec la gravité et la résistance de l’air.
* 3 pour inclure la gravité, la résistance de l’air et la force de Magnus.
* **rbi** : Un vecteur contenant les coordonnées initiales de la position du centre de masse de la balle en mètres.
* **vbi** : Un vecteur représentant la vitesse initiale de la balle en m/s.
* **wbi** : Un vecteur indiquant la vitesse angulaire initiale de la balle autour de son centre de masse, exprimée en rad/s.

Les résultats retournés par la fonction sont :

* **coup** : Un entier indiquant l’issue de la simulation :
* 0 si le coup est réussi et que la balle atterrit du côté opposé.
* 1 si la balle touche la table du côté du joueur, indiquant un coup raté.
* 2 si la balle frappe le filet.
* 3 si la balle sort du jeu et touche le sol.
* **vbf** : Un vecteur indiquant la vitesse finale de la balle en m/s.
* **ti** : Un vecteur contenant les instants de temps correspondant aux différentes positions de la balle pendant la simulation.
* **x, y, z** : Des vecteurs contenant les coordonnées de la balle pour chaque instant enregistré.

Ce rapport présentera les résultats obtenus pour plusieurs simulations, avec des graphiques illustrant les trajectoires et des tableaux résumant les données clés pour chaque essai.

# Étapes de résolution

## 

# Analyse des résultats

La fonction implémentée servira à simuler 4 essais de tirs. Les conditions initiales de la balle (position du centre de masse, vitesse et vitesse angulaire) varieront entre chaque essai. Pour chaque essai, les 3 options de combinations de forces seront pour avoir au total 12 simulations.

## Conditions initiales

**Tableau 1.1.1 : conditions initiales des essais**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Essai** | **rbi (m)** | **vbi (m/s)** | **wbi (rad/s)** |
| **1** | (0.00, 0.50, 1.10) | (4.00, 0.00, 0.80) | (0.00, -70.00, 0.00) |
| **2** | (0.00, 0.40, 1.14) | (10.00, 1.00, 0.20) | (0.00, 100.00, -50.00) |
| **3** | (2.74, 0.50, 1.14) | (-5.00, 0.00, 0.20 | (0.00, 100.00, 0.00) |
| **4** | (0.00, 0.30, 1.00) | | (10.00, -2.00, 0.20) | (0.00, 10.00, -100.00) |

## Résultats des simulations

**Tableau 1.2.1 : résultats de l’essai 1**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **options** | **Coup** | **Vitesse finale (m/s)** | **Temps final (s)** | **Position finale (m)** |
| **1** | 2 (raté filet) | (4.0, 0.0, -2.5075) | 0.3376 | (1.3504, 0.5, 0.8116) |
| **2** | 1 (raté côté joueur) | (3.3168, 0.0, -2.5006) | 0.3543 | (1.2929, 0.5, 0.7797) |
| **3** | 2 (raté filet) | (3.4413, 0.0, -1.6304) | 0.3811 | (1.3870, 0.5, 0.9323) |

A diagram of a table

Description automatically generated

**Figure 1.1.1 : graphique de l’essai 1**

**Tableau 1.2.2 : résultats de l’essai 2**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **options** | **Coup** | **Vitesse finale (m/s)** | **Temps final (s)** | **Position finale (m)** |
| **1** | 3 (raté hors jeu) | (10.0, 1.0, -4.6892) | 0.4990 | (4.99, 0.899, 0.0197) |
| **2** | 0 (réussi) | (7.0087, 0.7009, -2.4119) | 0.3068 | (2.5588, 0.6559, 0.7798) |
| **3** | 2 (raté filet) | (8.0573, 0.0391, -2.7723) | 0.1525 | (1.3768, 0.4743, 0.9323) |

**A diagram of a bridge

Description automatically generated**

**Figure 1.1.2 : graphique de l’essai 2**

**Tableau 1.2.3 : résultats de l’essai 3**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **options** | **Coup** | **Vitesse finale (m/s)** | **Temps final (s)** | **Position finale (m)** |
| **1** | 2 (raté filet) | (-5.0, 0.0, -2.4460) | 0.2701 | (1.3895, 0.5, 0.8365) |
| **2** | 2 (raté filet) | (-4.1232, 0.0, -2.4838) | 0.2971 | (1.3898, 0.5, 0.7879) |
| **3** | 0 (réussi) | (-4.1124, 0.0, -1.6639) | 0.4911 | (0.5676, 0.5, 0.7798) |

A diagram of a table

Description automatically generated

**Figure 1.1.3 : graphique de l’essai 3**

A diagram of a table

Description automatically generated**Tableau 1.2.4 : résultats de l’essai 4**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **options** | **Coup** | **Vitesse finale (m/s)** | **Temps final (s)** | **Position finale (m)** |
| **1** | 3 (raté hors jeu) | (10.0, -2.0, -4.3874) | 0.4682 | (4.6820, -0.6364, 0.0195) |
| **2** | 2 (raté filet) | (8.2862, -1.6572,-1.1647) | 0.1486 | (1.3508, 0.0298, 0.9253) |
| **3** | 2 (raté filet) | (7.7692, -3.1914,-1.3534) | 0.1527 | (1.3504, -0.1036, 0.9078) |

**Figure 1.1.4 : graphique de l’essai 4**

# 

# Analyse et conclusions

**Points pertinents à propos des résultats :**

* Comme la balle a une composante y de vitesse angulaire prononcée dans les 4 essais, Il est normal de remarquer une déviation verticale de la trajectoire lorsque la force de Magnus est appliquée. Dans les essais où une rotation autour de l’axe z verticale est présente (essais 2 et 4), on voit qu’il y a une déviation de la vitesse et de la position finale selon l’axe des y (le long des côtés gauches et droites de la table). Finalement, dans les essais où il n’y a aucune rotation autour de l’axe des z (1 et 3), on voit que la balle garde la même valeur de position en y durant toute la trajectoire (0.5 m).
* Dans l’essai 1, le seul essai où la vitesse angulaire autour de l’axe des y est négative, on peut remarquer que l’effet Magnus a permis à la belle de finir plus haut selon l’axe des z car la force de Magnus est dirigée vers le haut. Dans les autres essais, la vitesse angulaire positive autour de l’axe des y permet plutôt à la balle de se diriger vers le bas.

En conclusion, cette simulation met en évidence l'importance de la modélisation précise des forces aérodynamiques pour prévoir la trajectoire d'un objet. Les effets du frottement de l'air et de la force Magnus sont essentiels pour reproduire des conditions réalistes. De manière plus général des changements qui semblent insignifiants dans les composantes individuelles des vecteurs de force peuvent mener à des résultats entièrement différents.