

Boudon

1-a) On applique le th du moment cinétique à Boudon U la corde.

• masse corde négligeable $\rightarrow \sigma = \sigma_{\text{Boudon}} = I \ddot{\theta}$

soit on a

• \vec{F} de moment + FR

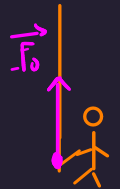
bras de levier

• poids de moment $- m_B g d \sin \theta$

• réaction de l'axe de moment nul sans frottement

$$I_B \ddot{\theta} = FR - m_B g d \sin \theta = 0 \quad \text{équilibre}$$

$$1-b) \quad d = \frac{F_0 R}{m_B g \sin \theta} \rightarrow 0,5 \quad \frac{\sqrt{2}}{2} \quad d = 70 \text{ cm}$$



Action réciproques: l'individu est soumis à une

$-\vec{F}_0$ avec $F_0 \gg m_B g \rightarrow$ il décolle.

2a) Théorème de l'énergie mécanique appliqué au boudon U corde. La seule force qui travaille est le poids, avec

$$\mathcal{E}_p = m_B g (z_G - z_{\min}) \quad \text{avec } z_{\min} = z_G \text{ en } \theta = 0$$

$$\mathcal{E}_c = \frac{1}{2} I_B \dot{\theta}^2$$



$$z_G - z_{\min} = d(1 - \cos \theta)$$

Conservation de \mathcal{E}_{m} :

$$\theta = \theta_0$$

$\theta = 0$ (ou θ_{\max})

$$0 + m_B g d (1 - \cos \theta_0) = \frac{1}{2} I_B \dot{\theta}^2 + 0$$

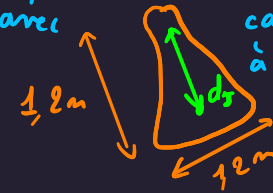
$$I_B = \frac{2 m_B g d (1 - \cos \theta_0)}{\omega_0^2} = 6,0 \cdot 10^{-2} \text{ kg m}^2$$

2-b) On calcule

$$\sqrt{\frac{I_B}{m_B}} = 7,7 \cdot 10^{-1} \text{ cm} \quad I_B \text{ est le}$$

$$= d_I$$

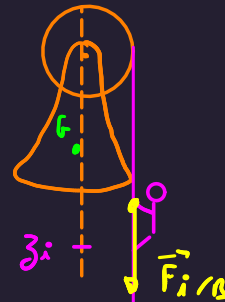
même que pour 1 objet ponctuel de masse m_B , placé à d_I de l'axe. Compatible avec



$$\sqrt{(1,2)^2 + (1,2)^2} = 1,7 \text{ m}$$

3a)

à $t=0$
 $\theta=0$



à $\theta = \theta_{\max}$



Conservation de la longueur de la corde
 $z_i - z_f = R \theta_{\max}$

Th. de l'énergie mécanique au boudon + corde

$$\theta = 0 \quad \dot{\theta} = 0$$

$$\mathcal{E}_{\text{m}} = 0 + 0$$

$$\theta = \theta_{\max} \quad \dot{\theta} = 0$$

$$\mathcal{E}_{\text{m}} = 0 + m_B g d (1 - \cos \theta)$$

$$\Delta \mathcal{E}_{\text{m}} = \text{travail de } \vec{F}_{\text{irB}}$$

Th de l'énergie mécanique à m_i .

$$\begin{aligned} \theta = 0 & \quad \dot{\theta} = \dot{\theta}_{max} \\ \sum \vec{z} = \vec{z}_i \quad \dot{\vec{z}} = 0 & \quad \sum \vec{z} = \vec{z}_f \quad \dot{\vec{z}} = 0 \\ \sum m_i = m_i g \vec{z}_i & \quad \sum m_i = m_i g \vec{z}_f \end{aligned}$$

$$\Delta E_m = \text{travail de } \vec{F}_e = - \vec{F} \cdot \vec{r}$$

$$\Delta E_{m_i} = - \Delta E_{m_B} \rightarrow E_{m_i} + E_{m_B} = \text{cte} \leftarrow \text{à vérifier}$$

$$m_B g d (1 - \cos \theta_{max}) = m_i g (z_i - z_f) = m_i g R \theta_{max}$$

3b] On a $\frac{1 - \cos \theta_{max}}{\theta_{max}} = \frac{m_i R}{m_B d} \ll 1 \rightarrow \theta_{max} \ll 1$

$$1 - \cos \theta_{max} \approx \frac{\theta_{max}^2}{2} \quad \theta \ll 1$$

$$\theta_{max} \approx \frac{2 m_i R}{m_B d} = 0,13 \text{ rad} = 7,2^\circ$$

4a] Le problème est le même: force constante sur la corde égale à $\frac{m_i g}{2}$. $\theta_{max} = \frac{m_i R}{m_B d}$

Travail reçu par le boudon: $\Delta E_{m_B} = m_B g d (1 - \cos \theta_{max})$

$$= W_{hac} \approx \frac{m_B g d}{2} \left(\frac{m_i R}{m_B d} \right)^2 = \frac{g m_i^2 R^2}{2 m_B d} = 9,8 \text{ J}$$

$W_{hac} = F l \leftarrow \text{longueur de traction}$

$$l = \frac{W}{F} = \frac{m_i R^2}{2 m_B d} = 1,3 \text{ cm}$$

$\leftarrow \text{c'est aussi } R \theta_{max}$

4b] Quand l'individu a lâché la corde, mouvement conservatif du boudon.

$$\theta = \theta_{max} \quad \dot{\theta} = 0$$

$\left. \begin{matrix} \theta \\ \dot{\theta} \end{matrix} \right\} \text{ quelconques}$

$$E_{m_B} = m_B g d (1 - \cos \theta_{max}) = E_{m_B} = m_B g d (1 - \cos \theta) + \frac{1}{2} I_a \dot{\theta}^2$$

DL pour $\theta \ll 1$: $\theta_{max} \ll 1$

$$\frac{1}{2} I_a \dot{\theta}^2 + m_B g d \frac{\theta^2}{2} = m_B g d \frac{\theta_{max}^2}{2} \quad \dot{\theta}^2 + R^2 \theta^2 = \text{cte}, \text{ avec}$$

$$R^2 = \frac{m_B g d}{I_a} = \frac{9,8 \rightarrow g d \rightarrow 70}{d_1^2} \rightarrow 7,7$$

Oscillations harmoniques entre $\theta = 0$ et θ_{max}

il repasse en $\theta = 0$ au bout

$$de \quad T_0 = \frac{2\pi}{\omega} = 1,8 \text{ s}$$

4c] On veut atteindre $E_{m_B} = m_B g d (1 - \cos \theta_0)$ en ajoutant n fois $W_{hac} = \frac{g m_i^2 R^2}{2 m_B d}$.

$$n = \frac{E_{m_B}}{W_{hac}} = \frac{2 m_B^2 d^2}{m_i^2 R^2} = 7,0 \cdot 10^2$$

$\uparrow W_{hac}$ nb de $\frac{1}{2}$ oscillations. Chaque oscillation dure $\geq \frac{T_0}{2}$

car leur période augmente avec l'amplitude. $\frac{I_a}{m_B} = 16 \text{ cm}$

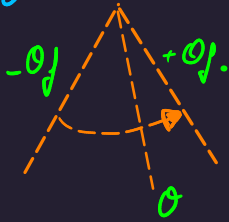
$$Duree totale \quad T \geq \frac{n}{2} T_0 = \frac{n\pi}{\omega} = \left(\frac{m_B d}{m_i R} \right)^2 \frac{\pi d_1}{\sqrt{g d}} = 5,3 \text{ min}$$

On aura intérêt à utiliser davantage de ressorts r.s.s. pour augmenter la force et diminuer la durée

5a) Travail élémentaire pour une rotation de $d\theta$

$$\delta W_{\text{ressort}} = k \dot{\theta}^2 d\theta$$

$\delta W_{\text{ressort}} < 0$ pour $\begin{cases} d\theta < 0 \\ d\theta > 0 \end{cases}$



En négligeant l'effet de $\dot{\theta}$ sur 1 $\frac{1}{2}$ oscillation

$$W_f = - \int_{-\theta_f}^{+\theta_f} k \dot{\theta}^2 d\theta \quad \text{et} \quad \begin{cases} \text{en } -\theta_f \\ \Sigma m_B = 0 + m_B g d (1 - \cos \theta_f) \\ \text{en } 0 \\ \Sigma m_B = \frac{1}{2} I_a \dot{\theta}^2 + m_B g d (1 - \cos \theta) \end{cases}$$

$\uparrow \text{car } d\theta > 0$

donc

$$\frac{1}{2} I_a \dot{\theta}^2 = m_B g d (\cos(\theta) - \cos(\theta_f)) \quad \text{soit} \quad W_f = -k \int_{-\theta_f}^{+\theta_f} \frac{2 m_B g d (\cos(\theta) - \cos(\theta_f))}{I_a} d\theta$$

$$W_f = -\frac{2kgd}{d_I^2} (2 \sin \theta_f - 2 \theta_f \cos(\theta_f)) = -\frac{4kgd}{d_I^2} (\sin \theta_f - \theta_f \cos(\theta_f))$$

5b) Pour entretenir le mouvement sur $[-\theta_f, \theta_f]$, on doit avoir sur 1 $\frac{1}{2}$ oscillation $\Delta E_m = 0 = W_f + W_{\text{traction}}$

$$\frac{1}{2} m_B v^2 = \frac{4kgd}{d_I^2} (\sin \theta_f - \theta_f \cos \theta_f)$$

$$K = \frac{m_B^2 R^2 d_I^2}{8 m_B d^2 (\sin \theta_f - \theta_f \cos \theta_f)} = 2,8 \text{ kg m}^2$$

$\begin{matrix} 75 & 0,5 & 976 \\ \swarrow & \nearrow & \swarrow \\ m_B^2 & R^2 & d_I^2 \\ \downarrow & \nearrow & \downarrow \\ 10^3 & 0,7 & 35 \end{matrix}$