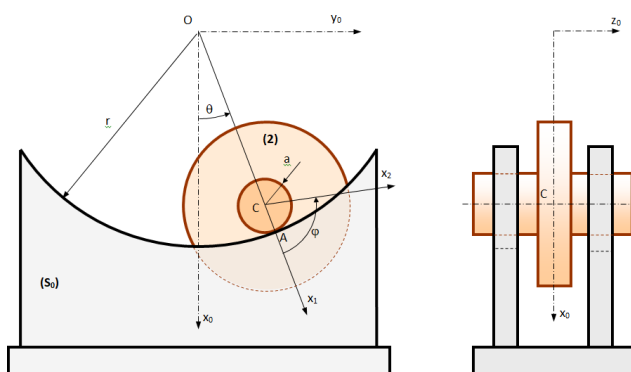


Colle 02

Mesure de moment d'inertie

Équipe PT – PT* La Martinière Monplaisir

Savoirs et compétences :



La figure ci-dessus représente un dispositif conçu pour déterminer le moment d'inertie I d'un solide de révolution (2) par rapport à son axe. Soit R_0 un repère galiléen lié au bâti (S_0) tel que l'axe (O, \vec{x}_0) soit vertical descendant. Les deux portées sur lesquelles roule le solide (2) sont des portions de la surface d'un cylindre de révolution d'axe (O, \vec{z}_0) et de rayon r . Le solide (2), de masse m , de centre d'inertie C , possède deux tourillons de même rayon a . Soit f le coefficient de frottement entre (2) et (S_0). L'étude se ramène à celle d'un problème plan paramétré de la façon

suivante :

- le tourillon de (2), de centre C , roule sans glisser en A sur la portée cylindrique de (S_0);
- R_1 est un repère tel que $\vec{OA} = r \vec{x}_1$ et on pose $\theta = (\vec{x}_0, \vec{x}_1)$;
- R_2 est un repère lié à 2 avec $\varphi = (\vec{x}_1, \vec{x}_2)$. On suppose que $\varphi = 0$ lorsque $\theta = 0$.

Question 1 Donner la relation entre φ et θ .

Question 2 Déterminer l'équation du mouvement de (2) par rapport à (S_0) en fonction de θ .

Question 3 On suppose que l'angle θ reste petit au cours du mouvement. Montrer que le mouvement est périodique et déterminer la période T des oscillations de (2).

Question 4 En déduire le moment d'inertie I de (S) sachant que : $T = 5 \text{ s}$; $a = 12.5 \text{ mm}$; $r = 141.1 \text{ mm}$; $g = 9.81 \text{ m s}^{-2}$; $m = 7217 \text{ g}$; $f = 0,15$.

Question 5 Déterminer l'angle θ_0 maxi pour qu'il n'y ait pas glissement en A . Faire l'application numérique.

Dispositif de mesure de moment d'inertie.

1/2

1. RSG en A $\vec{V}(A \in S/R_0) = \vec{0} = \vec{V}(C \in S/R_0) + \vec{AC} \wedge \vec{\omega}(S/R_0)$

$$\Leftrightarrow (r-a) \dot{\theta} \vec{y}_1 - a \vec{x}_1 \wedge (\dot{\varphi} + \theta) \vec{z}_0$$

$$\Leftrightarrow r\dot{\theta} + a\dot{\varphi} = 0 \quad \text{en intégrant avec } c_1 = 0 : \underline{r\theta + a\varphi = 0}$$

2. Isolons $\{S\}$

$$\mathcal{C}_{(\text{pesanteur} \rightarrow S)} = \begin{Bmatrix} m g \vec{x}_0 \\ \vec{0} \end{Bmatrix}_C \quad \text{et} \quad \mathcal{C}_{(S_0 \rightarrow S)} = \begin{Bmatrix} N \vec{x}_1 + T \vec{y}_1 \\ \vec{0} \end{Bmatrix}_A$$

Appliquons le th de l'énergie cinétique $P(\text{ext} \rightarrow S/S_0) = \frac{dE_c(S/S_0)}{dt}$

$$\begin{aligned} E_c(S/S_0) &= \frac{1}{2} m [(r-a)\dot{\theta}]^2 + \frac{1}{2} I (\dot{\theta} + \dot{\varphi})^2 = \frac{1}{2} m (r-a)^2 \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} I \left(\frac{a-r}{a}\right)^2 \dot{\theta}^2 \\ &= \frac{(r-a)^2}{2} \left[m + \frac{I}{a^2} \right] \dot{\theta}^2 \end{aligned}$$

$$\frac{dE_c(S/S_0)}{dt} = (r-a)^2 \left(m + \frac{I}{a^2} \right) \dot{\theta} \ddot{\theta}$$

$$\begin{aligned} P(\text{ext} \rightarrow S/S_0) &= \mathcal{C}_{(\text{pesanteur} \rightarrow S)} \otimes \mathcal{V}(S/R_0) + \mathcal{C}_{(S_0 \rightarrow S)} \otimes \mathcal{V}(S/R_0) \\ &= \begin{Bmatrix} m g \vec{x}_0 \\ \vec{0} \end{Bmatrix}_C \otimes \begin{Bmatrix} (\theta + \varphi) \vec{z}_0 \\ (r-a)\dot{\theta} \vec{y}_1 \end{Bmatrix}_C + \begin{Bmatrix} N \vec{x}_1 + T \vec{y}_1 \\ \vec{0} \end{Bmatrix}_A \otimes \begin{Bmatrix} (\theta + \varphi) \vec{z}_0 \\ \vec{0} \end{Bmatrix}_A \\ &= -m g (r-a) \dot{\theta} \sin \theta \end{aligned}$$

d'où $(r-a) \left(m + \frac{I}{a^2} \right) \dot{\theta} = -m g \sin \theta$

$$\Leftrightarrow \underline{(r-a) \left(m a^2 + I \right) \dot{\theta} + m g a^2 \sin \theta = 0} \quad (1)$$

Autre solution : PFD appliqué à $\{S\}$ en A :

$$\begin{Bmatrix} m \vec{\Gamma}(C \in S/R_0) \\ \vec{\delta}_A(S/R_0) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} m g \vec{x}_0 + N \vec{x}_1 + T \vec{y}_1 \\ m g a \sin \theta \vec{z}_0 \end{Bmatrix}_A$$

avec $\vec{\delta}_A(S/R_0) = \vec{\delta}_C(S/R_0) + \vec{AC} \wedge m \vec{\Gamma}(C \in S/R_0)$ 2/2

$$= \frac{d}{dt} \left[\underbrace{J_C(S)}_{I(\dot{\theta} + \dot{\varphi})} \vec{\omega} \right] - m a \vec{\pi}_1 \wedge [(r-a)\dot{\theta} \vec{y}_1 - (r-a)\dot{\theta}^2 \vec{\pi}_1]$$

$$= \left[I \left(1 - \frac{a^2}{r^2} \right) \ddot{\theta} - m a (r-a) \dot{\theta} \right] \vec{z}_0$$

TRID en A / \vec{z}_0 $(r-a) [I + m a^2] \ddot{\theta} + m g a^2 \sin \theta = 0$ (1)

3 - θ petit $\Rightarrow \sin \theta \approx \theta$ d'où l'éq diff du 2nd ordre :

$$\ddot{\theta} + \frac{m g a^2}{(r-a)(I + m a^2)} \theta = 0$$

Le coef de θ étant positif, on a un phénomène périodique de période $T = 2\pi \sqrt{\frac{(r-a)(I + m a^2)}{m g a^2}}$

4 - $T^2 = 4\pi^2 \frac{(r-a)(I + m a^2)}{m g a^2} \Leftrightarrow I = \frac{T^2 m g a^2}{4\pi^2 (r-a)} - m a^2$

A.N. $I = \frac{25,7217 \cdot 9,81 \cdot 12,5^2 \cdot 10^{-6}}{4\pi^2 (141,1 - 12,5) \cdot 10^{-3}} - 7,217 \cdot 12,5^2 \cdot 10^{-6} = 53,3 \cdot 10^{-3} \text{ kg m}^2$

5 - Th de la résultante dynamique appliquée à {S} : $m [(r-a)\ddot{\theta} \vec{y}_1 - (r-a)\dot{\theta}^2 \vec{\pi}_1] = m g \vec{\pi}_0 + N \vec{\pi}_1 + T \vec{y}_1$

1/ $\vec{\pi}_1$ $-m(r-a)\dot{\theta}^2 = m g \cos \theta + N \Leftrightarrow N = -m(r-a)\dot{\theta}^2 - m g \cos \theta$

1/ \vec{y}_1 $m(r-a)\ddot{\theta} = T - m g \sin \theta \Leftrightarrow T = m(r-a)\ddot{\theta} + m g \sin \theta$

pas de glissement $\Rightarrow \|\vec{T}\| \leq f \|\vec{N}\| \Leftrightarrow |m(r-a)\ddot{\theta} + m g \sin \theta| \leq f (m(r-a)\dot{\theta}^2 + m g \cos \theta)$

de (1) $\ddot{\theta} = \frac{m g a^2}{(r-a)(I + m a^2)} \cdot \sin \theta$ et $\dot{\theta}_0 = 0$ car il y a risque de glissement quand θ est max, (ici θ_0)

d'où : $m(r-a) \frac{m g a^2}{(r-a)(I + m a^2)} \sin \theta_0 + m g \sin \theta_0 < f m g \cos \theta_0$

$\Leftrightarrow \tan \theta_0 < f \cdot \left(1 + \frac{m a^2}{I} \right)$

A.N. $\theta_0 < 8,7^\circ$