



PRÉPAS INTERNATIONALES

Filière Ingénierie Générale

B.P. : 2375 Yaoundé

Sis Carrefour des Carreaux, Immeuble 3^{ème} étage

Tél. : 696 16 46 86

E-mail. : prepas.internationales@yahoo.com

Site : www.prepas-internationales.org



MECANIQUE DU POINT MATERIEL

DEVOIR SURVEILLE DU 22-01-2021, Durée 3H

Année académique 2020-2021

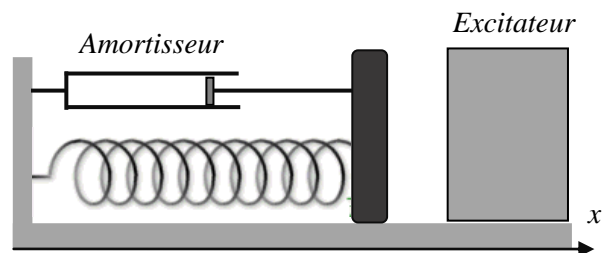
EXERCICE I (08 POINTS)

Soient O l'origine d'un repère cartésien $R(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ et $\vec{r} = \vec{OM}$ le vecteur position d'un point M pouvant être caractérisé par différents triplets de nombres : cartésien (x, y, z) ou cylindrique (r, θ, z) .

- Exprimer les coordonnées cylindriques r , θ et z en fonction des coordonnées cartésiennes x , y et z 0.75pt
- Trouver les coordonnées cylindriques d'un point matériel M sachant que ses coordonnées cartésiennes sont données par : $x = 2\text{cm}$, $y = 2\sqrt{3}\text{cm}$, $z = 3\text{cm}$ et $x = -2\sqrt{3}\text{cm}$, $y = -2\text{cm}$, $z = -3\text{cm}$ 1pt
- Exprimer les coordonnées sphériques r , θ et φ en fonction des coordonnées cartésiennes x , y et z 0.75pt
- Trouver les coordonnées sphériques d'un point matériel M sachant que ses coordonnées cartésiennes sont données par : $x = 2\text{cm}$, $y = 2\sqrt{3}\text{cm}$, $z = 3\text{cm}$ et $x = -2\sqrt{3}\text{cm}$, $y = -2\text{cm}$, $z = -3\text{cm}$ 1.5pt
- Exprimer les coordonnées cartésiennes x , y et z en fonction des coordonnées cylindriques r , θ et z 0.75pt
- Trouver les coordonnées cartésiennes d'un point matériel M sachant que ses coordonnées cylindriques sont données par : $r = 2\text{cm}$, $\theta = \pi/6\text{rad}$, $z = 4\text{cm}$ et $r = 2\text{cm}$, $\theta = 11\pi/6\text{rad}$, $z = 4\text{cm}$ 0.75pt
- Exprimer les coordonnées cartésiennes x , y et z en fonction des coordonnées sphériques r , θ et φ 0.75pt
- Trouver les coordonnées cartésiennes d'un point matériel M sachant que ses coordonnées sphériques sont données par : $r = 4\text{cm}$, $\varphi = \pi/3\text{rad}$, $\theta = \pi/6\text{rad}$ et $r = 4\text{cm}$, $\varphi = 2\pi/3\text{rad}$, $\theta = 5\pi/6\text{rad}$ 0.75pt

EXERCICE II (06 POINTS)

On veut étudier la réponse de l'oscillateur mécanique (masse-ressort), soumis à une excitation sinusoïdale (voir figure ci-contre). L'équation différentielle régissant la dynamique de ce système est donnée par $\ddot{x} + 2\lambda\dot{x} + \omega_0^2 x = F_0 \cos \omega t$ (E) où λ , μ , ω_0 , ω et F_0 sont des grandeurs positives et $\lambda = \mu\omega_0$ représente le coefficient d'amortissement, ω_0 la pulsation propre du système.



- Déterminer la solution générale de l'équation sans second membre (SGESSM) de l'équation différentielle (E) de ce système pour les valeurs de μ prises entre 0 et 11pt
- Donner la forme générale de la solution particulière de l'équation complète et exprimer les constantes de cette solution particulière en fonction de ω_0 , ω , μ et F_0 2pts
- Mettre la solution particulière sous la forme $Y_0 \cos(\omega t - \varphi)$, déterminer $\tan \varphi$ en fonction de ω_0 , ω , μ 1pt
- Calculer l'incertitude relative sur μ en fonction de φ et $\Delta \varphi$ sachant que $\Delta \omega_0$ et $\Delta \omega$ sont négligeables2pts

EXERCICE III (06 POINTS)

Soient $\vec{V} = x(z^2 - y^2)\vec{i} + y(x^2 - z^2)\vec{j} + z(x^2 - y^2)\vec{k}$ et $\vec{U} = y(x^2 z - z^3/3)\vec{i} + x(y^2 z - z^3/3)\vec{j}$ deux champs de vecteurs définis dans le repère cartésien $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

- Ces vecteurs sont-ils à flux conservatif? Ces vecteurs dérivent-ils d'un potentiel ?1.5pt
- Déduire s'il existe, l'expression du potentiel dont dérive chaque vecteur0.5pt
- Calculer la circulation des vecteurs \vec{V} et \vec{U} le long de la courbe fermée contenue dans le plan $x=1$, d'équations : $y^2 + z^2 = 1$, $z + y = 0$ et $z - y = 0$ 4pts

Quelques relations utiles : $\sin 2\theta = 2\sin \theta \cos \theta$, $2\sin^2 \theta = 1 - \cos 2\theta$, $\sin^4 \theta = \sin^2 \theta - \sin^2 \theta \cos^2 \theta$.

Dans $x=1$ les coordonnées polaires sont liées à celles cartésiennes par : $y = r \cos \theta$ et $z = r \sin \theta$.