

Licence Science et Technologie, 1-ième année, Université de Provence, Année 2008-09

Mécanique du point,
Corrigés du DM 1

I. SPECTROMÈTRE DE MASSE

Question 1

Si on néglige la force de pesanteur, la seule force en présence est la force de Lorentz

$$\vec{F} = q\vec{v} \wedge \vec{B} = m\vec{a} .$$

$\vec{B} = -B\vec{e}_z$ étant perpendiculaire au plan xOy , l'accélération se trouve dans ce plan (attention : avec cette convention, pn a $B > 0$). Comme la vitesse initiale se trouve dans ce plan \vec{v} aussi. En explicitant les composantes, on aboutit au système

$$\begin{cases} \dot{v}_x(t) &= -\frac{qB}{m}v_y(t) \\ \dot{v}_y(t) &= \frac{qB}{m}v_x(t) \end{cases}$$

Question 2

Posons pour simplifier $\omega_0 = qB/m$. v_x satisfait l'équation différentielle

$$\ddot{v}_x = -\omega_0^2 v_x ,$$

dont la solution est de la forme

$$v_x(t) = a \cos(\omega_0 t) + b \sin(\omega_0 t) .$$

En dérivant, on obtient aussi

$$v_y(t) = -\frac{1}{\omega_0} \dot{v}_x(t) = a \sin(\omega_0 t) - b \cos(\omega_0 t) .$$

Les conditions initiales imposent $b = 0$ et $a = v_0$, d'où la solution

$$v_x(t) = v_0 \cos(\omega_0 t) , \quad v_y(t) = v_0 \sin(\omega_0 t) .$$

Une nouvelle intégration donne

$$x(t) = \frac{v_0}{\omega_0} \sin(\omega_0 t) + C_x , \quad y(t) = -\frac{v_0}{\omega_0} \cos(\omega_0 t) + C_y ,$$

pour des constantes d'intégration C_x et C_y . Les conditions initiales donnent finalement $C_x = 0$ et $C_y = v_0/\omega_0$, d'où la solution

$$x(t) = \frac{v_0}{\omega_0} \sin(\omega_0 t) , \quad y(t) = \frac{v_0}{\omega_0} [1 - \cos(\omega_0 t)] .$$

Attention : cette expression provient du choix $\vec{B} = -B\vec{e}_z$, avec donc $B > 0$ et $\omega_0 > 0$. Choisir $\vec{B} = B\vec{e}_z$ avec la même définition de ω_0 conduit à $y(t) = \frac{v_0}{\omega_0} [\cos(\omega_0 t) - 1]$, mais avec cette fois $\omega_0 < 0$.

Question 2 (autre méthode)

En passant en complexes, et en posant $V = v_x + iv_y$, le système s'écrit

$$\dot{V}(t) = i\omega_0 V(t) ,$$

dont la solution est de la forme

$$V(t) = v_0 e^{i\omega_0 t} = v_0 (\cos(\omega_0 t) + i \sin(\omega_0 t)) ,$$

qui redonne évidemment la même solution.

Question 3

On peut exprimer y en fonction de x : on a

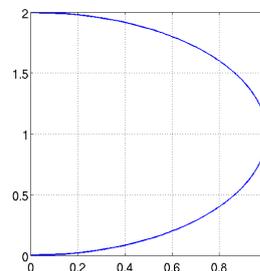
$$x^2 + \left(y - \frac{v_0}{\omega_0}\right)^2 = \left(\frac{v_0}{\omega_0}\right)^2 ,$$

ce qui est l'équation d'un cercle de centre $(0, v_0/\omega_0)$ et de rayon v_0/ω_0 . En se limitant au cas de figure donné par le graphique ($x \geq 0$), on voit que la fonction

$$y \in [0, 2v_0/\omega_0] \mapsto x = \sqrt{\left(\frac{v_0}{\omega_0}\right)^2 - \left(y - \frac{v_0}{\omega_0}\right)^2}$$

est bien définie, mais $x \rightarrow y$ n'est pas une fonction : chaque valeur de x est associée à 2 valeurs de y . En séparant les cas $y \leq v_0/\omega_0$ et $y \geq v_0/\omega_0$

$$y = \begin{cases} \frac{v_0}{\omega_0} \left(1 - \sqrt{1 - \left(\frac{\omega_0 x}{v_0}\right)^2}\right) & \text{si } 0 \leq y \leq v_0/\omega_0 \\ \frac{v_0}{\omega_0} \left(1 + \sqrt{1 - \left(\frac{\omega_0 x}{v_0}\right)^2}\right) & \text{si } v_0/\omega_0 \leq y \leq 2v_0/\omega_0 \end{cases}$$



Question 4 : application numérique

Le rayon du demi-cercle vaut

$$R = \frac{v_0}{\omega_0} = \frac{v_0 m}{qB} .$$

D'après les données du problème, $m = 16 \times 1,66 \cdot 10^{-27}$, et donc

$$R = \frac{3 \cdot 10^6 \times 16 \times 1,66 \cdot 10^{-27}}{1,6 \cdot 10^{-19} \times 0,6} \approx 0,83 \text{ m} .$$

Ainsi, le diamètre minimal doit être de 1,66 m.

Si la seconde tâche se trouve à 10cm, par exemple 1,56 m, alors la même équation donne

$$R' = \frac{3 \cdot 10^6 \times X \times 1,66 \cdot 10^{-27}}{1,6 \cdot 10^{-19} \times 0,6}$$

où X est la masse exprimée en uma. Une règle de trois donne $R'/R = X/16$, d'où

$$X = 16 \frac{R'}{R} = \frac{16 \times 0,78}{0,83} \approx 15 .$$

Il s'agit probablement de l'ion CH_3^+ . Si la tâche se trouve à l'extérieur (1,76m), alors $X \approx 17$, ce qui correspond à CH_5^+ .

II. PERLE, RESSORT ET TOUT ÇA

Avant toute chose, il est utile de préciser les systèmes de coordonnées. On a

$$\begin{cases} \vec{u} = \cos\theta \vec{i} + \sin\theta \vec{j}, \\ \vec{v} = -\sin\theta \vec{i} + \cos\theta \vec{j} \end{cases}, \quad \begin{cases} \vec{i} = \cos\theta \vec{u} - \sin\theta \vec{v}, \\ \vec{j} = \sin\theta \vec{u} + \cos\theta \vec{v}. \end{cases}$$

Question 1

Les coordonnées du point P dans la base canonique sont $\vec{OP} = a(\cos\theta, \sin\theta)$. On a donc dans cette base $\vec{P\Omega} = -a(1 + \cos\theta, \sin\theta)$.

Dans la base de Frénet (\vec{u}, \vec{v}) , on écrit

$$\begin{aligned} \vec{P\Omega} &= \vec{PO} + \vec{O\Omega} \\ &= -a\vec{u} - a\vec{i} \\ &= -a\vec{u} - a(\cos\theta \vec{u} - \sin\theta \vec{v}) \\ &= -a(\cos\theta + 1)\vec{u} + a\sin\theta \vec{v} \end{aligned}$$

Question 2

La base (\vec{u}, \vec{v}) étant orthonormée, on a

$$\begin{aligned} P\Omega &= a\sqrt{(\cos\theta + 1)^2 + \sin^2\theta} \\ &= a\sqrt{\cos^2\theta + 2\cos\theta + 1 + \sin^2\theta} \\ &= a\sqrt{2 + 2\cos(\theta)} \\ &= 2a\cos(\theta/2). \end{aligned}$$

Question 3

Il est utile de calculer tout d'abord

$$\begin{aligned} \frac{\vec{P\Omega}}{P\Omega} &= \frac{1}{2a\cos(\theta/2)} (-a(\cos\theta + 1)\vec{u} + a\sin\theta \vec{v}) \\ &= -\cos(\theta/2)\vec{u} + \sin(\theta/2)\vec{v} \end{aligned}$$

On en déduit

$$\begin{aligned} \vec{T} &= K(P\Omega - \ell) \frac{\vec{P\Omega}}{P\Omega} \\ &= K(2a\cos(\theta/2) - \ell) (-\cos(\theta/2)\vec{u} + \sin(\theta/2)\vec{v}) \end{aligned}$$

Question 4

La résultante des forces s'écrit

$$\begin{aligned} \vec{F} &= \vec{T} + \vec{R} + \vec{P} \\ &= (N + Mg\cos\theta - K[2a\cos(\theta/2) - \ell]\cos(\theta/2))\vec{u} \\ &\quad + (-Mg\sin\theta + K[2a\cos(\theta/2) - \ell]\sin(\theta/2))\vec{v} \end{aligned}$$

Donc

$$\vec{F} \cdot \vec{v} = -Mg\sin\theta + K[2a\cos(\theta/2) - \ell]\sin(\theta/2).$$

Question 5

Seule la composante tangentielle travaille ; on a

$$\begin{aligned} E_p &= C - \int \vec{F} \cdot d\vec{M} \\ &= C - a \int \vec{F} \cdot \vec{v} d\theta \\ &= C + Mga \int \sin\theta d\theta + Kal \int \sin(\theta/2) d\theta \\ &\quad - Ka^2 \int \sin\theta d\theta \\ &= C + (Ka^2 - Mga)\cos\theta - 2Kal\cos(\theta/2) \end{aligned}$$

Question 6

Les positions d'équilibre sont données par les minima de l'énergie potentielle, c'est à dire les solutions de

$$-(Ka^2 - Mga)\sin\theta + Kal\sin(\theta/2) = 0,$$

qui équivaut à

$$-2(Ka - Mg)\sin(\theta/2)\cos(\theta/2) + Kl\sin(\theta/2) = 0,$$

c'est à dire soit $\theta = 0$, soit θ tel que

$$\cos(\theta/2) = \frac{Kl}{2(Ka - Mg)}$$

Question 7

Pour qu'il existe une position d'équilibre comprise entre 0 et $\pi/2$, on doit donc avoir

$$0 \leq \frac{Kl}{2(Ka - Mg)} \leq 1,$$

ce qui implique

$$Ka - Mg \geq 0, \quad Ka - Mg \geq \frac{Kl}{2},$$

la première inégalité étant une conséquence de la seconde. Notons en particulier qu'on doit nécessairement avoir ici $\ell \leq 2a$

Question 8

Calculons

$$\frac{d^2 E_p}{d\theta^2} = -(Ka^2 - Mga)\cos\theta + Kal\cos(\theta/2)/2.$$

Pour $\theta = 0$, cette quantité vaut

$$\left. \frac{d^2 E_p}{d\theta^2} \right|_{\theta=0} = -a \left([Ka - Mg] - K\frac{\ell}{2} \right)$$

et est donc positive (ce qui correspond à un minimum de E_p , donc une position d'équilibre stable) dès que $K(a - \ell/2) < Mg$. Ceci est réalisé lorsque $2a \leq \ell$, c'est à dire lorsque le ressort est déjà comprimé lorsque son extrémité est le plus loin possible de son origine, mais aussi lorsque le poids de la perle compense la compression.

Pour $\cos(\theta/2) = Kl/2(Ka - Mg)$, on a

$$\begin{aligned} \frac{d^2 E_p}{d\theta^2} &= -(Ka^2 - Mga)\cos\theta + Kal\cos(\theta/2)/2 \\ &= -(Ka^2 - Mga)(2\cos^2(\theta/2) - 1) + Kal\cos(\theta/2)/2 \\ &= -a(Ka - Mg) \left(2 \left(\frac{Kl}{2(Ka - Mg)} \right)^2 - 1 \right) + \frac{aK^2\ell^2}{4(Ka - Mg)} \\ &= -a \frac{K^2\ell^2 - 4(Ka - Mg)^2}{4(Ka - Mg)} \end{aligned}$$

D'après ce qui précède, cette quantité est ici positive, donc l'équilibre est stable.

Question 9 : application numérique

Avec les données du problème, on a

$$\cos\left(\frac{\theta}{2}\right) = \frac{400 \times 0,25}{2(400 \times 0,2 - 2 \times 9,81)} \approx 0,82809,$$

d'où

$$\theta \approx 68,194^\circ.$$