

Devoir Surveillé

Durée : 1h45

Exercice 1: Deux masses égales (m) sont reliées entre elles par des ressorts ayant la même constante de raideur k comme représenté sur la figure 1.

- Ecrire le Lagrangien du système et ces équations du mouvement
- Déterminer les pulsations propres du système
- Trouver le rapport entre les amplitudes des deux masses dans chacun des deux modes et écrire la solution générale pour le mouvement de chacune des masses

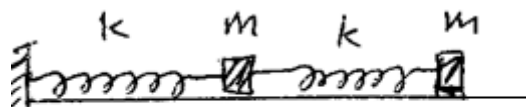


figure 1

Exercice 2 :

Dans le système illustré sur la figure 2, la masse m vaut 1,5 kg et $k=8$ N/m. La force d'amortissement est donné par $f=-\beta\dot{x}$, avec $\beta=230$ gr/s. En supposant que la masse est initialement tirée vers le bas à partir de sa position d'équilibre sur une distance de 12 cm puis relâchée sans vitesse initiale.

- Déterminer en fonction du temps la position de la masse. (on utilisera les conditions initiales pour déterminer les constantes)
- Calculez le temps t_1 requis pour que l'amplitude des oscillations devienne égale à un tiers de sa valeur initiale
- Combien d'oscillations la masse a-t-elle accomplie à cet instant. Calculer le décrément logarithmique et le facteur de qualité de l'oscillateur



figure2

Exercice 3 : Deux masses M et m sont libres de se déplacer sans frottement sur l'axe horizontal ox . Elles sont couplées par un ressort de constante de raideur K (figure 3). On suppose en plus que M est soumise à la force d'excitation $F = F_m \cos(\Omega t)$.

- Déterminer les mouvements des deux masses. Montrer que le rapport des amplitudes est : $B/A = K/(K - m\Omega^2)$.
- Dire comment doit-on choisir le ressort pour que la vibration de m soit très faible pour Ω fixé.

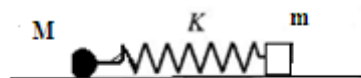
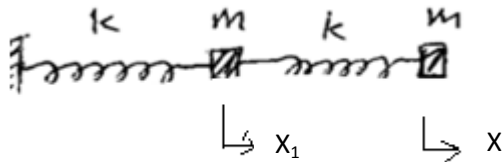


Figure 3

Correction des devoir surveillé n°1

2^{ème} année 2011/2012

Exercices1 :



$$L = \frac{1}{2}m(\dot{x}_1^2 + \dot{x}_2^2) - \frac{1}{2}kx_1^2 - \frac{1}{2}k(x_2 - x_1)^2$$

Les équations d'Euler Lagrange sont :

$$Mx''_1 + 2kx_1 - kx_2 = 0$$

$$Mx''_2 + kx_2 - x_1 = 0$$

On cherche des solutions harmoniques de même pulsation de la forme:

$$x_1 = a \cos \omega t$$

$$x_2 = b \cos \omega t$$

En injectant dans le système d'équation on obtient le système d'équations algébriques

(Les inconnues étant a et b)

$$\begin{cases} (2k - m\omega^2) a - kb = 0 \\ -k a + (k - m\omega^2) b = 0 \end{cases}$$

On ouvre les solutions non toutes nulles à condition que le déterminant du système soit nul
Donc on doit en avoir :

$$(2k - m\omega^2)(k - m\omega^2) - k^2 = 0$$

Cette équation admet deux solutions : $\omega_1 = \frac{\sqrt{5}+1}{2} \sqrt{\frac{k}{m}}$ $\omega_2 = \frac{\sqrt{5}-1}{2} \sqrt{\frac{k}{m}}$

Dans le mode 1 : en injectant $\omega = \omega_1$ dans le système d'équation on montre que :

$$b_1/a_1 = -\frac{\sqrt{5}-1}{2}$$

Dans le mode 2 : on trouve :

$$b_2/a_2 = \frac{\sqrt{5}+1}{2}$$

La solution générale est une combinaison des solutions des deux modes :

$$x_1(t) = a_1 \cos \omega_1 t + a_2 \cos \omega_2 t$$

$$x_2(t) = -\left[\frac{\sqrt{5}-1}{2}\right] a_1 \cos \omega_1 t + \frac{\sqrt{5}+1}{2} a_2 \cos \omega_2 t$$

Exercice 2

$$m\ddot{x} + \beta\dot{x} + kx = 0 \Rightarrow \ddot{x} + \beta/m \dot{x} + k/m x = 0$$

$$= \ddot{x} + 2\alpha\dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

$$\text{L'équation caractéristique : } r^2 + 2\alpha r + \omega_0^2 = 0$$

$$\Rightarrow \Delta = 4\alpha^2 - 4\omega_0^2 = 4(\alpha^2 - \omega_0^2)$$

$$\omega_0^2 = k/m = 2,30 \text{ sed}$$

$$\beta/m = 2\alpha \Rightarrow \alpha = 0,076$$

On est dans le cas $\alpha < \omega_0$ il existe deux solutions

$$\text{Pour : } r_1 = -\alpha + i\omega, \quad r_2 = -\alpha - i\omega \text{ on pose } \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \alpha^2}$$

Et la solution générale pour $x(t)$ s'écrit :

$$X(t) = Ae^{-\alpha t} \cos(\omega t + \phi) \quad \text{avec} \quad \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \alpha^2}$$

$$\omega = 2,30 \text{ rad/s}$$

$$\text{A } t=0 \quad x(0) = A \cos \phi = -0,12 \text{ m}$$

$$\dot{x}(0) = -A\omega \sin \phi - A\alpha \cos \phi = 0$$

$$\Rightarrow A \cos \phi = -0,12 \quad \text{et} \quad A \sin \phi = -\frac{0,12\alpha}{\omega} = 0,0039$$

$$\Rightarrow \text{Ag}\phi = \frac{A \sin \phi}{A \cos \phi} = \frac{0,0039}{-0,12} = -0,033 = \phi \Rightarrow \phi = -0,00329 \text{ v}$$

$$\text{Et } A = -0,120 \text{ m}$$

$$\Rightarrow X(t) = -0,121 e^{-0,076t} \cos(2,30t - 0,0329)$$

$$A(t_1) = \frac{A(0)}{3} = e^{-\alpha t_1} = 1/3$$

$$\Rightarrow -\alpha t_1 = \ln(1/3) \Rightarrow t_1 = -\frac{1}{\alpha} \ln(1/3) \Rightarrow t_1 = 14,45$$

Sachant que $T = \frac{2\pi}{\omega} = 2,73s$, alors le nombre d'oscillation est : $n = \frac{t_1}{T} \cong 5,31$ oscillations

$$\delta = \alpha t = 0,076 \cdot 2,73 = 0,207$$

$$\delta_a = \frac{\omega_0}{2\alpha} = \frac{2,30}{2 \cdot 0,076} = 15,13$$

Exercice3 :



$$L = \frac{1}{2} m \dot{x}_1^2 + \frac{1}{2} m \dot{x}_2^2 - \frac{1}{2} k (x_1 - x_2)^2$$

$$\begin{cases} \ddot{x}_1 + \omega_0^2 x_1 - \omega_0'^2 x_2 = \frac{F_m}{M} \cos(\Omega t) \\ \ddot{x}_2 + \omega_0'^2 x_2 - \omega_0^2 x_1 = 0 \end{cases}$$

Avec $\omega_0^2 = \frac{k}{M}$ et $\omega_0'^2 = \frac{k}{m}$

On cherche des solutions de la forme :

$$X_1 = a \cos(\Omega t)$$

$$X_2 = b \cos(\Omega t)$$

En injection dans le système d'équation on obtient

$$\begin{cases} (\omega_0^2 - \Omega^2) a - \omega_0'^2 b = F_m/M \\ -\omega_0'^2 a + (\omega_0'^2 - \Omega^2) b = 0 \end{cases}$$

Solution :

$$A = \frac{\begin{vmatrix} F_m/M & -\omega_0'^2 \\ 0 & (\omega_0'^2 - \Omega^2) \end{vmatrix}}{\underbrace{(\omega_0'^2 - \Omega^2)(\omega_0^2 - \Omega^2) \omega_0^2 \omega_0'^2}_{=\Delta}} = \frac{1}{\Delta} F_m/M \cdot (\omega_0'^2 - \Omega^2)$$

$$\text{Et } b = \frac{\begin{vmatrix} \omega_0^2 - \Omega^2 & F_m/M \\ -\omega_0'^2 & 0 \end{vmatrix}}{\Delta} = \frac{1}{\Delta} \omega_0'^2 F_m/M$$

$$D'on \quad b/a = \frac{1/\Delta \omega_0'^2 Fm / M}{1/\Delta M (\omega_0'^2 - \Omega^2)}$$

$$= \frac{\omega_0'^2}{(\omega_0'^2 - \Omega^2)}$$

$$b/a = \frac{k}{k - m \Omega^2}$$

Pour avoir une vibration très faible de m (pour Ω fixé), il faut avoir :

$$b/a \ll 1 \Rightarrow \frac{k}{k - m \Omega^2} \ll 1$$

$$\Rightarrow k \ll m \Omega^2.$$