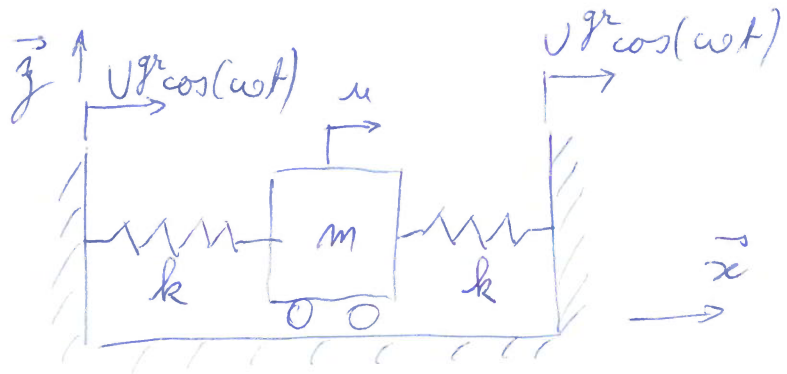


Correction DS 1

(1)

Exercice 1



1) * On isole la masse m. BAME :

- ressort 1 : $\vec{F}_1 = -k(u - u^{gr}) \vec{x}$

- ressort 2 : $\vec{F}_2 = -k(u - u^{gr}) \vec{x}$

- poids : $\vec{P} = -mg \vec{z}$

- réaction du sol : $\vec{R} = R \vec{z}$

* PFD en projection sur \vec{x} :

$$-k(u - u^{gr}) - k(u - u^{gr}) = m \ddot{u}$$

$$\Rightarrow m \ddot{u} + 2k u = 2k u^{gr}$$

$$\Rightarrow \ddot{u} + \frac{2k}{m} u = \frac{2k}{m} U^{gr} \cos(\omega t)$$

$$\Rightarrow \boxed{\ddot{u} + \omega_0^2 u = \omega_0^2 U^{gr} \cos(\omega t)} \quad \left| \begin{array}{l} \text{équation du} \\ \text{mouvement} \end{array} \right.$$

2) Résolution

* Equation homogène : $\ddot{u} + \omega_0^2 u = 0$

Equation caractéristique : $r^2 + \omega_0^2 = 0$

$$\Rightarrow r^2 = -\omega_0^2 \quad \Rightarrow r = \pm i \omega_0$$

D'où : $u = A \cos(\omega_0 t) + B \sin(\omega_0 t)$

* Solution particulière de la forme : $u = C \cos(\omega t)$

$$\Rightarrow -C \omega^2 \cos(\omega t) + \omega_0^2 C \cos(\omega t) = \omega_0^2 U^{gr} \cos(\omega t)$$

$$\Rightarrow C(\omega_0^2 - \omega^2) = \omega_0^2 U^{gr}$$

$$\Rightarrow C = \frac{\omega_0^2 U g r}{\omega_0^2 - \omega^2}$$

(2)

D'ici :

$$u = A \cos(\omega_0 t) + B \sin(\omega_0 t) + \frac{\omega_0^2 U g r}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos(\omega t)$$

Conditions initiales :

$$\begin{cases} u(0) = 0 & (1) \\ \dot{u}(0) = 0 & (2) \end{cases}$$

avec

$$\dot{u} = -A \omega_0 \sin(\omega_0 t) + B \omega_0 \cos(\omega_0 t) - \frac{\omega \omega_0^2 U g r}{\omega_0^2 - \omega^2} \sin(\omega t)$$

Donc :

$$(1) \Rightarrow A + \frac{\omega_0^2 U g r}{\omega_0^2 - \omega^2} = 0 \quad \Rightarrow A = -\frac{\omega_0^2 U g r}{\omega_0^2 - \omega^2}$$

$$(2) \Rightarrow B \omega_0 = 0 \quad \Rightarrow B = 0$$

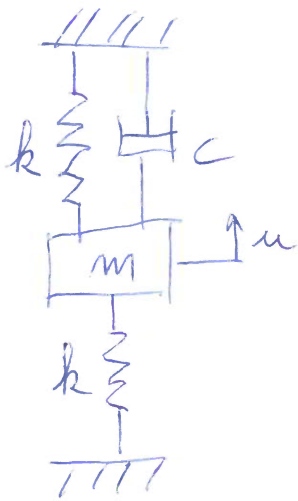
Finalement :

$$u = -\frac{\omega_0^2 U g r}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos(\omega_0 t) + \frac{\omega_0^2 U g r}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos(\omega t)$$

$$\Rightarrow u = \left(\frac{\omega_0^2 U g r}{\omega_0^2 - \omega^2} \right) \left[\cos(\omega t) - \cos(\omega_0 t) \right]$$

Exercice 2

3



1) On isole la masse m . BAME:

- ressort 1: $\vec{F}_1 = -k u \vec{z}$

- ressort 2: $\vec{F}_2 = -k u \vec{z}$

- amortisseur: $\vec{F} = -c \dot{u} \vec{z}$

- poids: $\vec{P} = -m g \vec{z}$

Rappel: le poids m n'intervient pas directement dans le PFD lorsque u est défini par rapport à la position d'équilibre.

PFD: $-k u - k u - c \dot{u} = m \ddot{u}$

$$\Rightarrow \ddot{u} + \frac{c}{m} \dot{u} + \frac{2k}{m} u = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{\ddot{u} + 2\zeta\omega_0 \dot{u} + \omega_0^2 u = 0} \quad \text{équation du mouvement}$$

$$\text{car } 2\zeta\omega_0 = 2 \frac{c}{2\sqrt{2km}} \sqrt{\frac{2k}{m}} = \frac{c}{m}$$

2) Résolution:

Equation caractéristique: $r^2 + 2\zeta\omega_0 r + \omega_0^2 = 0$

$$\Delta = 4\zeta^2\omega_0^2 - 4\omega_0^2 = 4\omega_0^2(\zeta^2 - 1) \quad \text{avec } \zeta < 1$$
$$= 4i^2\omega_0^2(1 - \zeta^2)$$

$$\Rightarrow r = -\zeta\omega_0 \pm i\omega_0\sqrt{1 - \zeta^2}$$

On pose $\omega_d = \omega_0\sqrt{1 - \zeta^2}$ la pulsation apparente.

$$\Rightarrow r = -\zeta\omega_0 \pm i\omega_d$$

D'où :

$$u = e^{-\zeta\omega_0 t} [A \cos(\omega_d t) + B \sin(\omega_d t)]$$

(4)

Conditions initiales :

$$\begin{cases} u(0) = u_0 & (1) \\ \dot{u}(0) = 0 & (2) \end{cases}$$

avec :

$$\begin{aligned} \dot{u} &= -\zeta\omega_0 e^{-\zeta\omega_0 t} [A \cos(\omega_d t) + B \sin(\omega_d t)] \\ &+ e^{-\zeta\omega_0 t} [-A\omega_d \sin(\omega_d t) + B\omega_d \cos(\omega_d t)] \end{aligned}$$

D'où :

$$(1) \Rightarrow A = u_0$$

$$(2) \Rightarrow -\zeta\omega_0 A + B\omega_d = 0$$

$$\Rightarrow B = \frac{\zeta\omega_0}{\omega_d} A = \frac{\zeta u_0}{\sqrt{1-\zeta^2}}$$

Finalement :

$$u = u_0 e^{-\zeta\omega_0 t} \left[\cos(\omega_d t) + \frac{\zeta}{\sqrt{1-\zeta^2}} \sin(\omega_d t) \right]$$

3) Amplitude maximale

$$|u|_{\max} = u_0 e^{-\zeta\omega_0 t} \sqrt{1 + \frac{\zeta^2}{1-\zeta^2}}$$

$$\Rightarrow |u|_{\max} = \frac{u_0}{\sqrt{1-\zeta^2}} e^{-\zeta\omega_0 t}$$

4) Diminution de l'amplitude :

⑤

$$d = \frac{|u|_{t+mT_d}}{|u|_t} \quad \text{avec } T_d = \frac{2\pi}{\omega_d} \quad \text{la période apparente}$$

et m le nombre d'oscillations

$$\Rightarrow d = \frac{e^{-\zeta\omega_0(t+mT_d)}}{e^{-\zeta\omega_0 t}}$$

$$\Rightarrow d = e^{-m\zeta\omega_0 T_d}$$

$$\Rightarrow \ln d = -m\zeta\omega_0 T_d$$

$$\Rightarrow \ln \frac{1}{d} = m\zeta\omega_0 \frac{2\pi}{\omega_d}$$

$$\Rightarrow \ln \frac{1}{d} = m\zeta \frac{2\pi}{\sqrt{1-\zeta^2}}$$

$$\Rightarrow (1-\zeta^2) \ln^2 \frac{1}{d} = 4\pi^2 m^2 \zeta^2$$

$$\Rightarrow (4\pi^2 m^2 + \ln^2 \frac{1}{d}) \zeta^2 = \ln^2 \frac{1}{d}$$

$$\Rightarrow \zeta = \frac{\ln \frac{1}{d}}{\sqrt{4\pi^2 m^2 + \ln^2 \frac{1}{d}}}$$

avec $d = 1 - d\%$