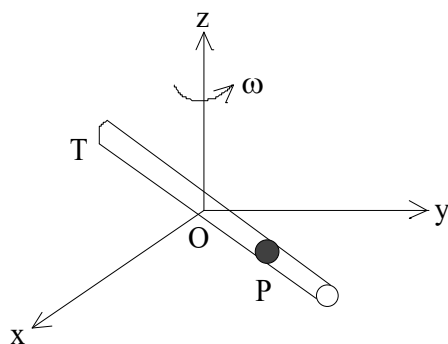


4.2.2 Dynamique référentiels en rotation-Exercice 6

Une bille P supposée ponctuelle se déplace dans un tube T de longueur 2ℓ tournant à la vitesse angulaire constante ω autour de l'axe vertical Oz. Initialement la bille est posée sans vitesse initiale à la distance r_0 de O.

a-En négligeant les frottements, déterminer le temps au bout duquel la bille sort du tube.

b-Même question en considérant des frottements solide de coefficient f .

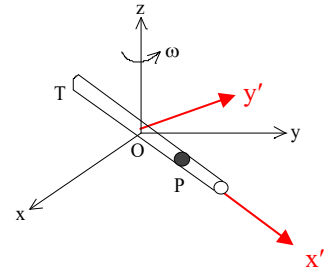


4.2.2 Dynamique référentiels en rotation-Exercice 6

a- $R(Oxyz)$: référentiel du laboratoire galiléen

$R'(Ox'y'z')$: référentiel non galiléen lié au tube, celui-ci étant selon l'axe Ox'

R' est en rotation uniforme par rapport à R avec le vecteur rotation $\vec{\Omega} = \omega \vec{u}_z$



Dans R' , la bille est soumise à :

- Son poids : $m\vec{g}$
- La réaction normale \vec{R} du tube
- La force d'inertie d'entraînement : $\vec{F}_{ie} = m\omega^2 \vec{OP} = m\omega^2 x' \vec{u}_{x'}$
- La force d'inertie de Coriolis $\vec{F}_{ic} = -2m\vec{\Omega} \wedge \vec{v}_{P/R'} = -2m\omega \vec{u}_z \wedge \dot{x}' \vec{u}_{x'} = -2m\omega \dot{x}' \vec{u}_{y'}$

Loi de la quantité de mouvement dans R' en projection selon $\vec{u}_{x'}$: $m\ddot{x}' = m\omega^2 x'$ soit : $\ddot{x}' - \omega^2 x' = 0$

Solution : $x' = A \cosh(\omega t) + B \sinh(\omega t)$

Conditions initiales : $x'(0) = r_0 = A$ $\dot{x}'(0) = 0 = B\omega$

Donc : $x'(t) = r_0 \cosh(\omega t)$

L'instant de sortie est t_s tel que : $\ell = r_0 \cosh(\omega t_s)$ donc : $t_s = \frac{1}{\omega} \text{Argch}\left(\frac{\ell}{r_0}\right)$

b-On a maintenant : $\vec{R} = \vec{T} + \vec{N} = -T\vec{u}_{x'} + \vec{N}$

• Equations générales :

Loi de la quantité de mouvement dans R' en projection selon $\vec{u}_{x'}$: $m\ddot{x}' = m\omega^2 x' - T$

Loi de la quantité de mouvement dans R' perpendiculairement à $\vec{u}_{x'}$: $\vec{0} = \vec{N} - mg\vec{u}_z - 2m\omega \dot{x}' \vec{u}_{y'}$

Loi de Coulomb dans le cas du glissement : $T = fN = mf\sqrt{g^2 + 4\omega^2 \dot{x}'^2}$

• Condition de démarrage :

A $t = 0$: $\vec{F}_{ie} = m\omega^2 r_0 \vec{u}_{x'}$ et $\vec{R} = -T\vec{u}_{x'} - mg\vec{u}_z$

Le glissement n'apparaît que si $T = fmg$ avec $T < m\omega^2 r_0$ donc : $\omega > \sqrt{\frac{fg}{r_0}}$

• Equation du mouvement : $m\ddot{x}' = m\omega^2 x' - mf\sqrt{g^2 + 4\omega^2 \dot{x}'^2}$ soit : $\ddot{x}' - \omega^2 x' + f\sqrt{g^2 + 4\omega^2 \dot{x}'^2} = 0$

Au début la vitesse est faible : $g \gg \omega \dot{x}'$ et $\ddot{x}' - \omega^2 x' + fg = 0$

Solution : $x' = A \cosh(\omega t) + B \sinh(\omega t) + \frac{fg}{\omega^2}$

Conditions initiales : $x'(0) = r_0 = A + \frac{fg}{\omega^2}$ $\dot{x}'(0) = 0 = B\omega$

Donc : $x' = \left(r_0 - \frac{fg}{\omega^2}\right) \cosh(\omega t) + \frac{fg}{\omega^2}$ L'instant de sortie est alors : $t_s = \frac{1}{\omega} \text{Argch}\left(\frac{\ell - \frac{fg}{\omega^2}}{r_0 - \frac{fg}{\omega^2}}\right)$

• Discussion :

On a : $\dot{x}' = \omega \left(r_0 - \frac{fg}{\omega^2}\right) \sinh(\omega t)$

La vitesse augmente au cours du temps. A un certain instant t_c l'hypothèse $g \gg \omega \dot{x}'$ ne sera plus valable.

Si $t_s < t_c$, le calcul précédent est toujours valable.

Si $t_s > t_c$, le calcul précédent n'est plus valable. On peut supposer qu'après l'instant t_c on a $g \ll \omega \dot{x}'$.

L'équation du mouvement devient : $\ddot{x}' + 2f\omega \dot{x}' - \omega^2 x' = 0$

Racines de l'équation caractéristique : $r_1 = \omega[-f - \sqrt{1+f^2}] < 0$ et $r_2 = \omega[-f + \sqrt{1+f^2}] > 0$

Solution : $x'(t) = A \exp(r_1 t) + B \exp(r_2 t)$ et t_s tel que $x'(t_s) = \ell$