

# ÉLASTICITÉ ET OSCILLATIONS

PGC-08

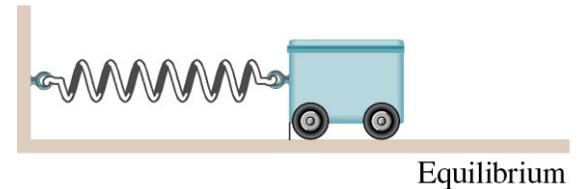
# L'ÉLASTICITÉ

L'élasticité étudie le comportement de matériaux et de structures sous contraintes. Un solide soumis à une force extérieure (contrainte) peut être **comprimé**, **étiré** ou **cisaillé**.

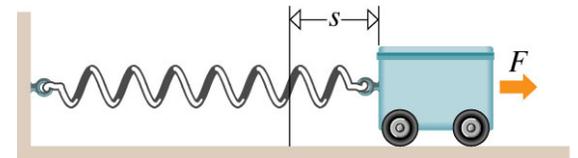
$$F = k \cdot s$$

$k$ : constante

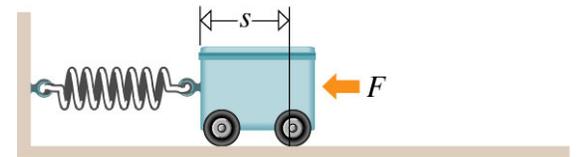
$s$ : de formation



(a)

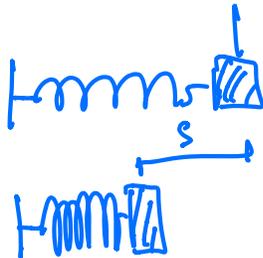
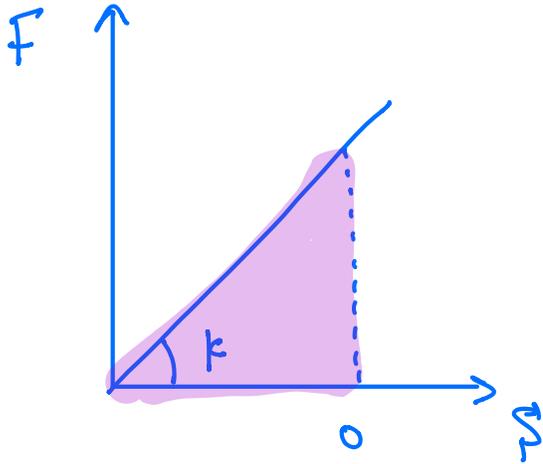


(b)



(c)

# ÉNERGIE POTENTIELLE ÉLASTIQUE



$$F = k \cdot s$$

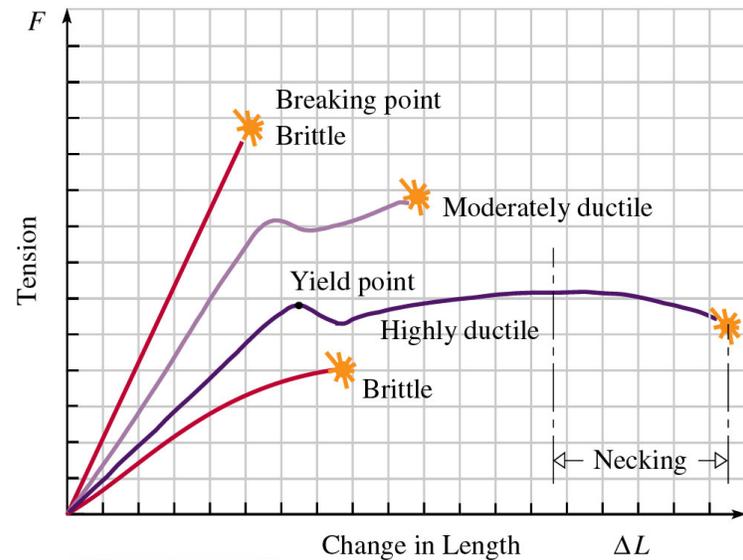
$$W = \int_0^s F ds = \Delta E_p \Rightarrow$$

$$\Rightarrow W = \int_0^s k s ds = \frac{1}{2} k s^2 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow E_p = \frac{1}{2} k s^2$$

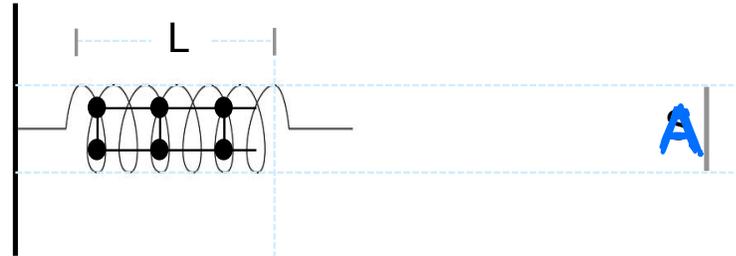
# MATÉRIAUX ÉLASTIQUES

Courbes de traction

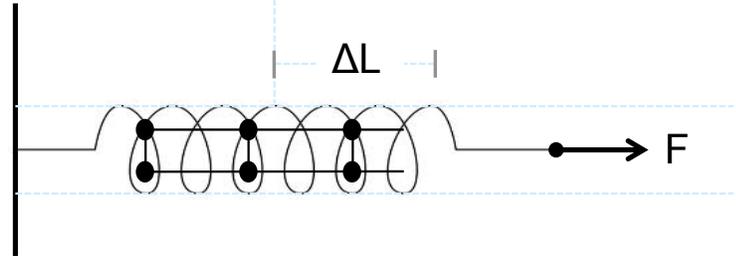


# CONTRAINTE ET DÉFORMATION

$$\sigma = \frac{F}{A} \quad \frac{N}{m^2} \quad (P)$$



$$\downarrow \quad \varepsilon = \frac{\Delta L}{L}$$



$$\gamma = \frac{G}{\varepsilon} \Rightarrow F = \frac{SY}{L} \cdot \Delta L \quad (\sim F = kS)$$

# **LES OSCILLATIONS**

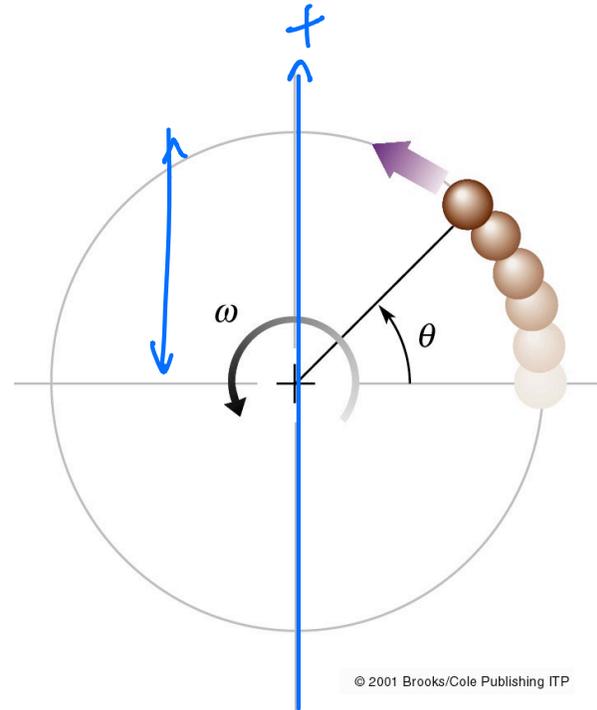
# LE MOUVEMENT PÉRIODIQUE

$T$

$f$

$$f = 1/T$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f$$



# LE MOUVEMENT SINUSOÏDAL

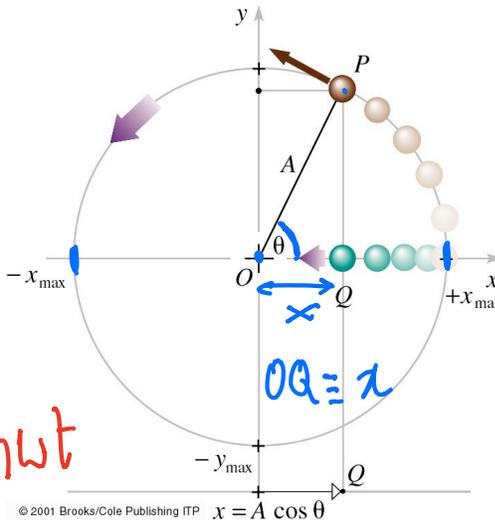
$$\begin{aligned}
 X &= A \cdot \cos \theta \\
 A &= |x_{\max}|
 \end{aligned}
 \left. \begin{aligned}
 \Rightarrow x &= x_{\max} \cdot \cos \theta \\
 \theta &= \omega t
 \end{aligned} \right\} \Rightarrow x = x_{\max} \cos \omega t$$

$$\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$$

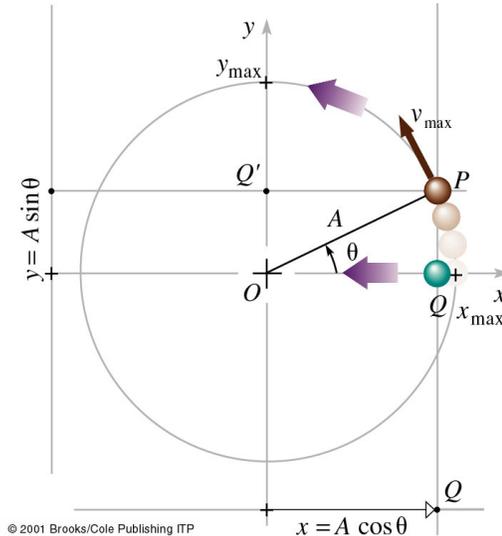
$$x = x_{\max} \cos \frac{2\pi}{T} \cdot t$$

$$= x_{\max} \cos 2\pi f t$$

$$y = y_{\max} \sin \omega t = A \sin \omega t$$



© 2001 Brooks/Cole Publishing ITP  $x = A \cos \theta$



© 2001 Brooks/Cole Publishing ITP  $y = A \sin \theta$

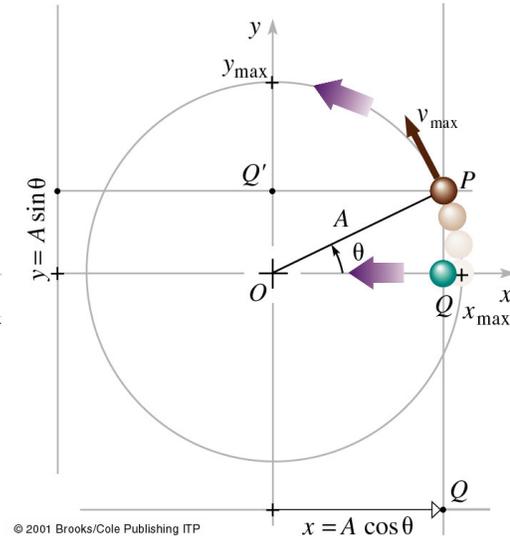
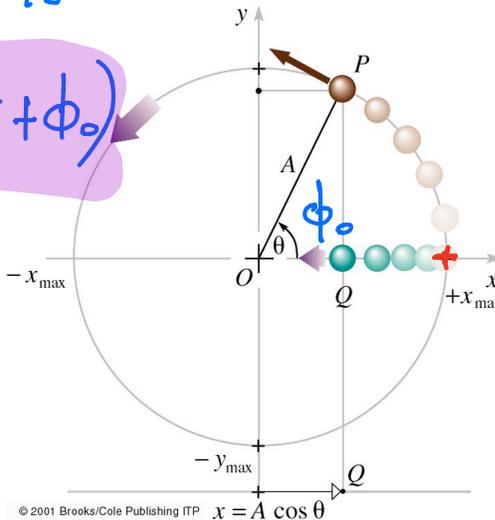
# LE MOUVEMENT SINUSOÏDAL

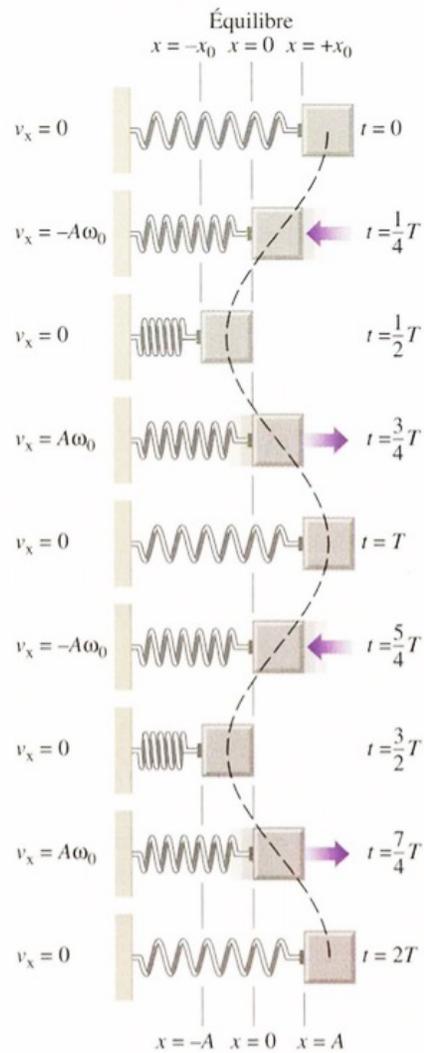
Et si  $t=0$  quand  $\theta > 0$ ?

$$\theta: \phi_0$$

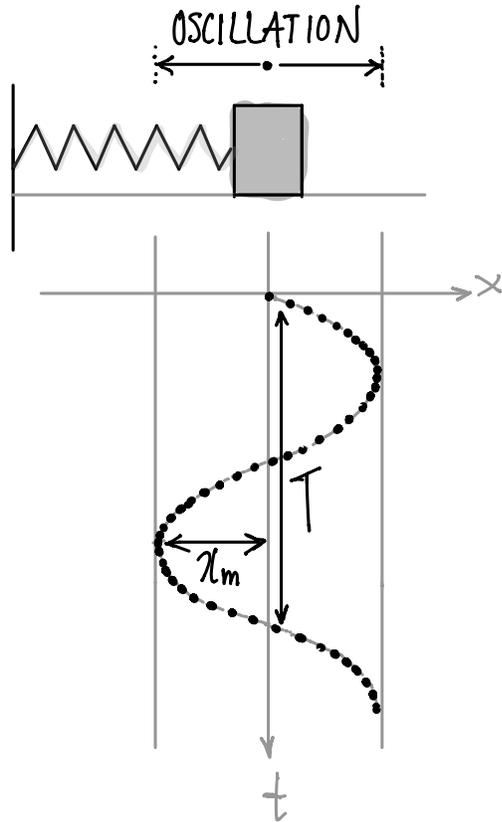
$$x(t=0) = x_{\max} \cos \phi_0$$

$$x(t) = x_{\max} \cos(\omega t + \phi_0)$$





# LE MOUVEMENT HARMONIQUE SIMPLE



$$x(t) = x_m \cos(\omega t + \phi)$$

$x_m$  : amplitude

$\omega t + \phi$  : phase du mouvement

$\phi$  : phase initiale

$\omega$  : fréquence angulaire

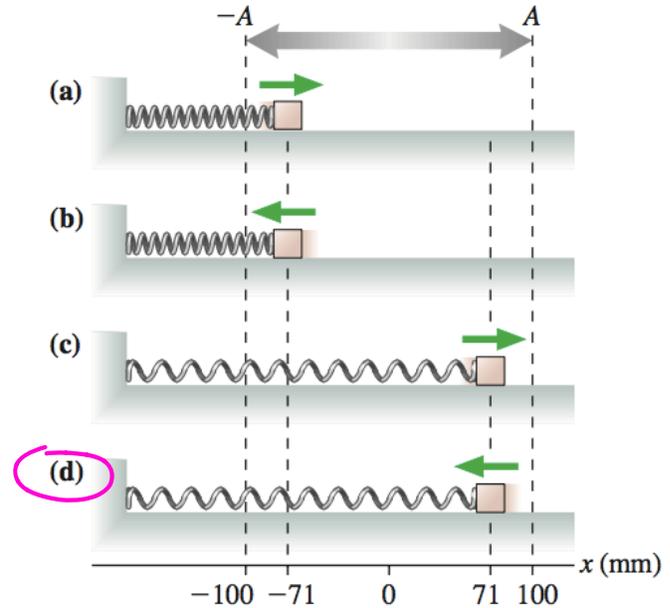
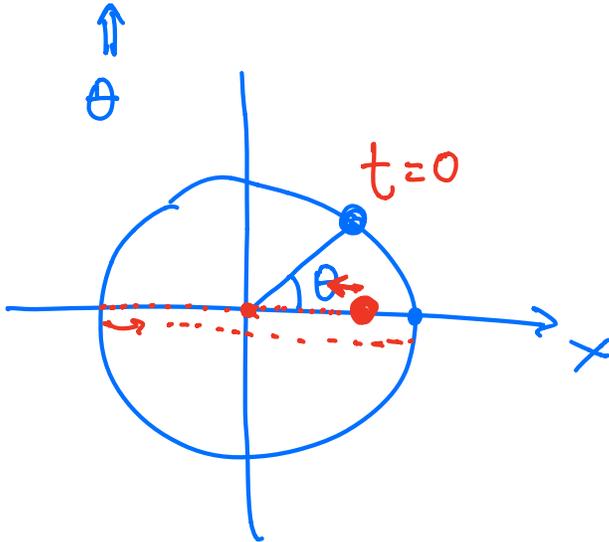
$$\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f \quad (\text{rad/s})$$

# QUESTION

$$x = x_{\max} \cdot \cos\left(\omega t + \frac{\pi}{4}\right)$$

↑  
100 mm

La figure montre quatre oscillations à  $t = 0$  s. La quelle a une phase initiale de  $\pi/4$  rad?



$$\frac{d}{d\theta} \cos\theta = -\sin\theta$$

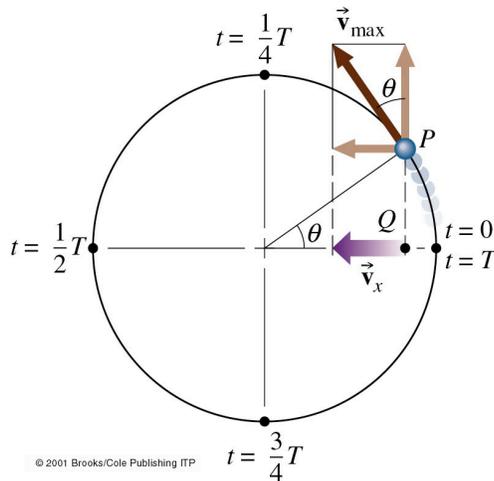
# MHS – LA VITESSE

$$v = \frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt} \left( x_{\max} \cdot \cos(\omega t + \phi) \right) = -x_{\max} \cdot \omega \cdot \sin(\omega t + \phi)$$

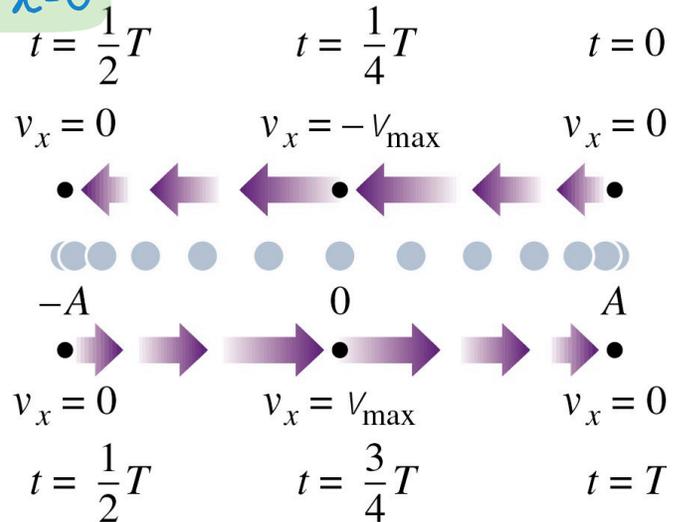
$$\Rightarrow v = -v_{\max} \sin(\omega t + \phi)$$

\* En avance de  $T/4$  par rapport à  $x$

\*  $v=0$  pour  $x_{\max}$  et  $x_{\min}$  pour  $x=0$



© 2001 Brooks/Cole Publishing ITP



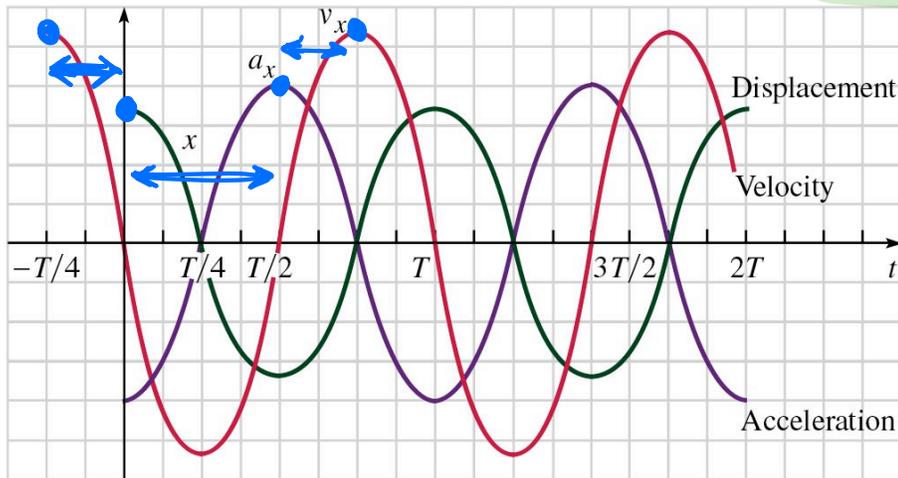
# MHS – L'ACCÉLÉRATION

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt} (-x_m \cdot \omega \cdot \sin(\omega t + \phi)) = -x_m \cdot \omega^2 \cdot \cos(\omega t + \phi) \Rightarrow$$

$$x = x_m \cdot \cos(\omega t + \phi)$$

$$\Rightarrow a = -\omega^2 x$$

$$a(t) = -\omega^2 x(t)$$



# MHS – FORCE ASSOCIÉE

Une particule de masse  $m$  soumise à une force de rappel proportionnelle à son déplacement suit un mouvement harmonique simple.

$$\left. \begin{array}{l} F = ma \\ a = -\omega^2 x \end{array} \right\} \Rightarrow F = -m\omega^2 x$$

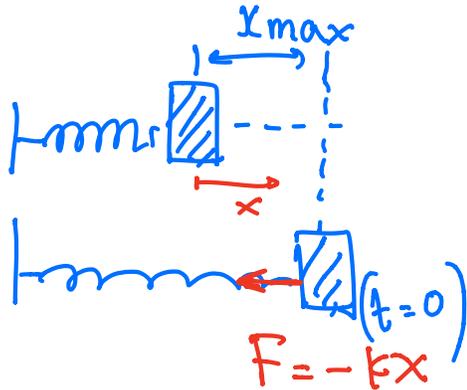
$\downarrow$

$$F = -kx$$

$\uparrow \qquad \uparrow$

Force de RAPPEL!  
(Interne au système)

# MHS EXEMPLE - LE RESSORT



$$F = -kx$$

$$F = ma = m \frac{d^2x}{dt^2}$$

$$\Rightarrow \frac{d^2x}{dt^2} = -\frac{k}{m}x \quad (1)$$

$$\left. \begin{array}{l} F = -kx \\ F = ma = m \frac{d^2x}{dt^2} \end{array} \right\} \Rightarrow m \frac{d^2x}{dt^2} = -kx$$

On peut prouver que la (2) est une solution pour (1) (à faire à la maison!)

$$x = A \cdot \cos(\omega t + \phi) \quad (2) \quad \text{avec: } \omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

Pour  $t=0$ :  $x(t=0) = x_{\max} \Rightarrow A \cos \phi = x_{\max}$

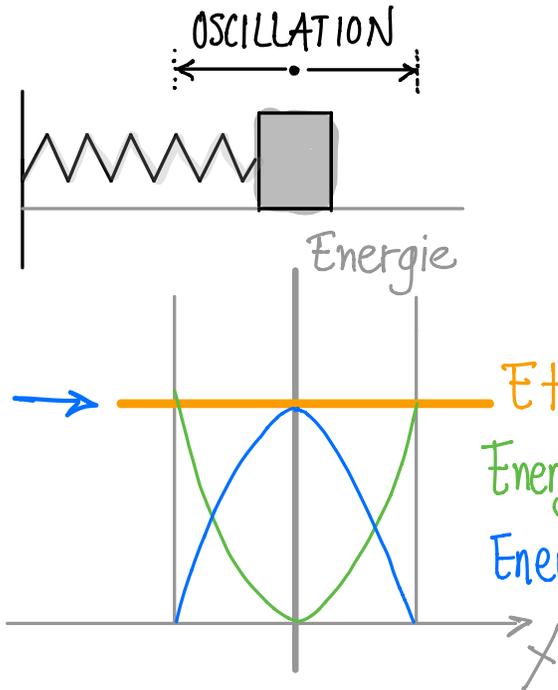
$v(t=0) = 0 \Rightarrow -A\omega \sin \phi = 0 \Rightarrow \phi = 0$

$\rightarrow x_{\max} = A$

$$(*) \quad x = x_{\max} \cdot \cos\left(\sqrt{\frac{k}{m}}t\right)$$

Cond. Initiales  
(\*)

# MHS - ÉNERGIE



$$E_p = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} k x_m^2 \cos^2(\omega t + \phi)$$

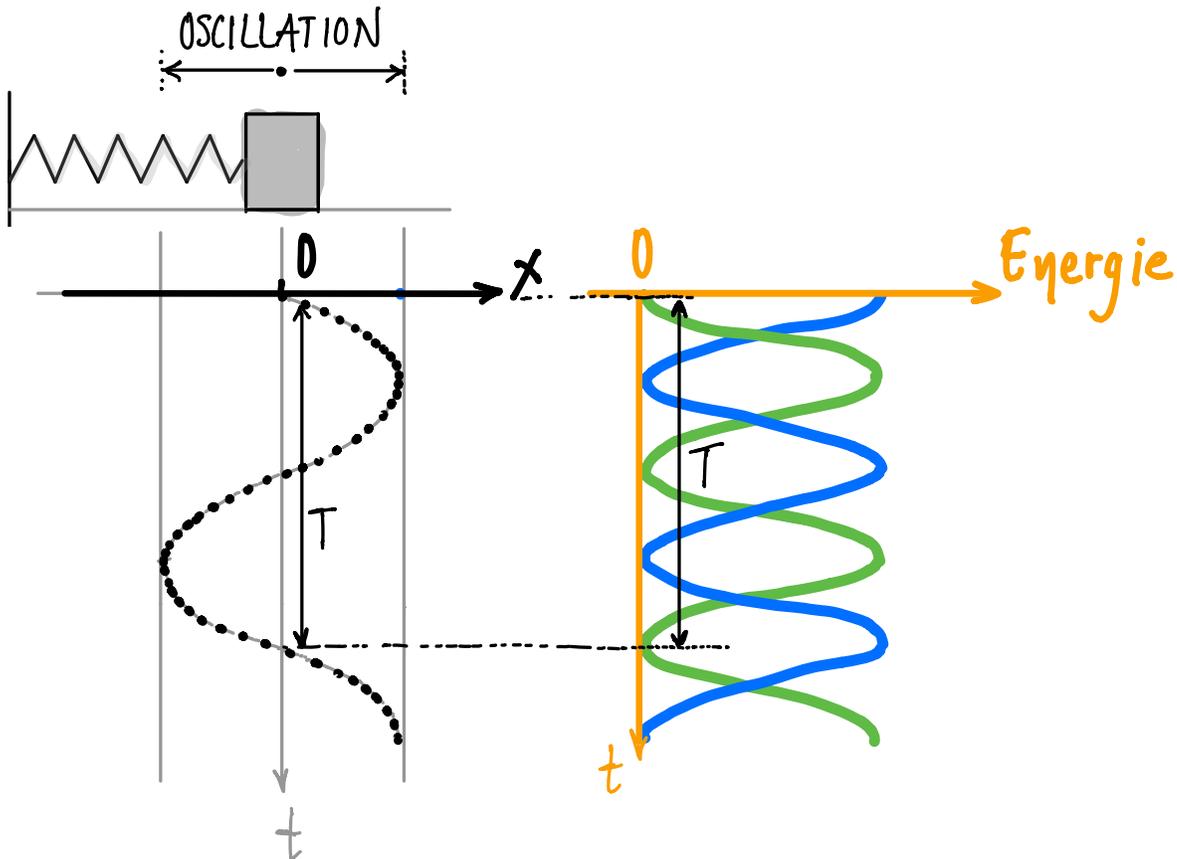
$$E_{cin} = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m \omega^2 x_m^2 \sin^2(\omega t + \phi)$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$= \frac{1}{2} k x_m^2 \sin^2(\omega t + \phi)$$

$$E_{TOT} = E_p + E_{cin} = \frac{1}{2} k x_m^2$$

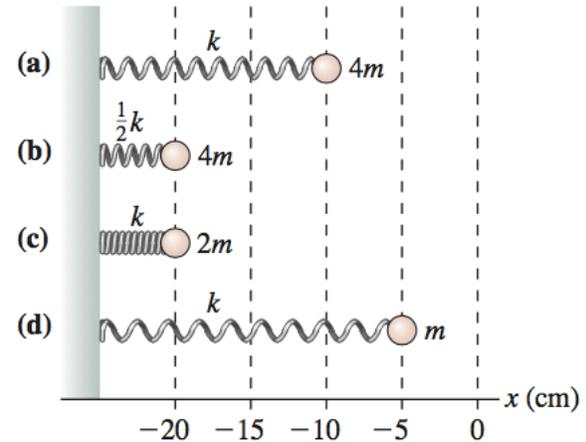
# MHS - ÉNERGIE



# QUESTION

Les quatre ressorts sur la figure sont comprimés depuis leur position d'équilibre  $x=0$ . Quelle relation est vraie pour la vitesse maximale de leur mouvement, après avoir été lâchés?

- (a)  $c > b > a > d$
- (b)  $d > a > b = c$
- (c)  $b = a > c > d$
- (d)  $c > b > a = d$



Faire à la maison  
pour la prochaine fois

# MHS EXEMPLE - LE PENDULE SIMPLE

$$F = -mg \sin \theta$$

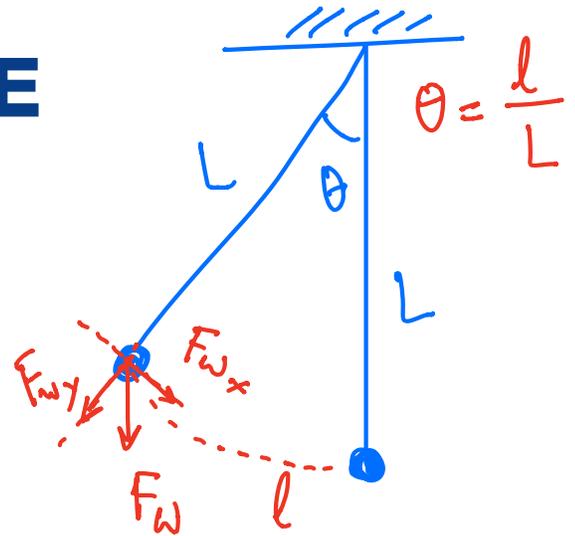
petit  $\theta$  :  $\sin \theta \simeq \theta$   
 $\theta = \frac{l}{L}$

$$\Rightarrow F = -mg \frac{l}{L}$$

$$\Rightarrow F = -m \frac{g}{L} \cdot l \quad (\rightarrow F = -k l)$$

$(k = \frac{mg}{L})$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$



# QUESTION

Un adulte et un enfant sont sur des balançoires identiques placées à côté l'une de l'autre. Comparé à l'enfant, le mouvement de l'adulte a

- (a) une période beaucoup plus grande,
- (b) une fréquence beaucoup plus grande,
- (c) la même période,
- (d) la même amplitude,
- (e) aucune de ces réponses.

# LE PENDULE PHYSIQUE – POUR INFO

Un pendule physique est un corps solide, libre d'osciller dans un plan vertical autour d'un axe horizontal. Le moment de force du poids par rapport à  $O$  est :

$$\tau = -(mg)(h \sin \theta)$$

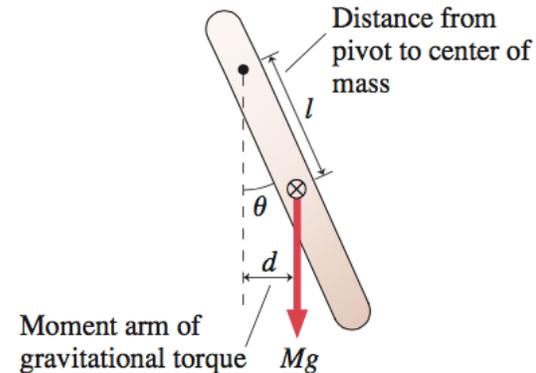
Le signe  $-$  indique que le moment de force tend toujours à réduire l'angle  $\theta$  à 0. La 2<sup>ème</sup> loi de Newton appliquée au mouvement de rotation  $\sum \tau = I\alpha$  donne :

$$-mgh \sin \theta = I\alpha = I \frac{d^2\theta}{dt^2}$$

Pour de petits déplacements,  $\sin \theta \approx \theta$  :  $\frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{mgh}{I} \theta = 0$

On retrouve l'équation d'un MHS :  $\theta(t) = \theta_m \cos(\omega t + \phi)$

FIGURE 14.22 A physical pendulum.



C = centre de masse

	Pendule simple ( $\theta$ petit) :	Pendule physique ( $\theta$ petit) :
fréquence angulaire	$\omega = \sqrt{g/L}$	$\omega = \sqrt{mgh/I}$
période	$T = 2\pi\sqrt{L/g}$	$T = 2\pi\sqrt{I/mgh}$