

- Oscillations forcées :

Exo 2 :

1°)

$$A(-L_1 \cos \theta, y - L_1 \sin \theta)$$

$$B(L_2 \cos \theta, y + L_2 \sin \theta)$$

masse de gauche

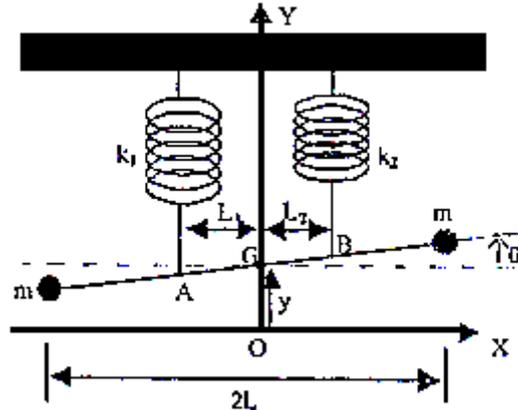
$$: m(-L \cos \theta, y - L \sin \theta)$$

masse de droite

$$: m(-L \cos \theta, y + L \sin \theta)$$

$$\cos \theta = 1 - \frac{\theta^2}{2},$$

$$\sin \theta = \theta$$



2°)

Les composantes de vitesses :

$$\text{masse de gauche} : m(L\dot{\theta}, \dot{y} - L\dot{\theta})$$

$$\text{masse de droite} : m(L\dot{\theta}, \dot{y} + L\dot{\theta})$$

$$T = \frac{1}{2}mv_1^2 + \frac{1}{2}mv_2^2$$

$$T = m\dot{y}^2 + mL^2\dot{\theta}^2$$

$$L = m\dot{y}^2 + mL^2\dot{\theta}^2 - \frac{1}{2}k_1(y - L_1\theta)^2 - \frac{1}{2}k_2(y + L_2\theta)^2$$

$$\begin{cases} 2m\ddot{y} + (k_1 + k_2)y + (k_2L_2 - k_1L_1)\theta = F_0 \cos(\omega t) \\ 2mL^2\ddot{\theta} + (k_2L_2^2 + k_1L_1^2)\theta + (k_2L_2 - k_1L_1)y = 0 \end{cases}$$

$$U = \frac{1}{2}k_1(y - L_1\theta)^2 + \frac{1}{2}k_2(y + L_2\theta)^2$$

3°)

Centre de masse G immobile
se traduit par $y = \text{constante}$
quelque soit la variable t

Le terme en y devient égal à zéro le terme en y devient une constante,

de la première équation on obtient la solution $\theta(t) = \theta_0 \cos \omega t + cste$

La deuxième équation devient $2mL^2\ddot{\theta} + (k_2L_2^2 + k_1L_1^2)\theta = 0$
en normalisant l'équation on obtient

$$\ddot{\theta} + \omega^2\theta = 0 \quad \text{où } \omega^2 = \frac{k_1L_1^2 + k_2L_2^2}{2mL^2} \quad \text{et la solution } \theta = \theta_0 \cos(\omega t + \phi)$$

Or ω est la pulsation d'excitation. Pour que les solutions des deux équations concordent et soient identiques il faut

$$\text{que } \omega = \sqrt{\frac{k_1L_1^2 + k_2L_2^2}{2mL^2}}$$

Avec

$$\theta_0 = \frac{F_0}{k_2 L_2 - k_1 L_1} \text{ et } y = 0$$

Nature du mouvement : Régime harmonique sinusoïdal.

4°)

Les deux équations différentielles deviennent comme suit :

$$\begin{aligned} & \begin{matrix} k_1 L_1 \\ = k_2 L_2 \end{matrix} \quad \begin{cases} 2m\ddot{y} + (k_1 + k_2)y = F_0 \cos(\omega t) \\ 2mL^2\ddot{\theta} + (k_2 L_2^2 + k_1 L_1^2)\theta = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

La première équation est un oscillateur à un degré forcé sans amortissement solution permanente (solution homogène nulle) est égale à la solution particulière et est donc $y = A \cos(\omega t + \phi)$ avec $A = \frac{F_0}{2m(\omega_0^2 - \omega^2)}$ et $\phi = 0$

La seconde équation est un mouvement harmonique sinusoïdal libre de solution $\theta = \theta_0 \cos(\omega_0 t + \gamma)$ avec θ_0 et γ sont deux constantes déterminés à partir de conditions initiales.