

CORRIGÉ DE L'EXAMEN DE REMPLACEMENT

Exercice 1

1. La période de la fonction est $T=4s$. (1) 2. La fonction est impaire. (0,5)

2. $a_0 = (0,5)a_n = 0$ (0,5) (Car la fonction est impaire.)

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin \frac{2\pi nt}{T} dt \quad (0,5) = \frac{2}{T} \int_{t_1}^{t_1+T} f(t) \sin \frac{2\pi nt}{T} dt \quad \{f \text{ impaire} \rightarrow \frac{4}{T} \int_0^{T/2} \text{ est correcte aussi}\}$$

$$= \frac{2}{4} \left[\int_{-1}^0 -1 \cdot \sin \frac{2\pi nt}{4} dt + 0 + \int_0^1 1 \cdot \sin \frac{2\pi nt}{4} dt + 0 \right] \quad (0,5)$$

$$= \frac{2}{\pi n} (1 - \cos \frac{\pi n}{2}). \quad (0,5)$$

Donc, $f(t) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2}{\pi n} (1 - \cos \frac{\pi n}{2}) \sin \frac{\pi nt}{2}$. {Pour n impaire $\cos \frac{\pi n}{2} = 0$, pour n paire $\cos \frac{\pi n}{2} = \cos \pi k = (-1)^k$ }

Exercice 2

1. Puisque les deux disques roulent sans glissement on a $x = r\varphi = R\theta$. (0,5) (Donc, $\dot{x} = r\dot{\varphi} = R\dot{\theta}$.)

$$T = T_M(\text{translation}) + T_M(\text{rotation}) + T_m(\text{translation}) + T_m(\text{rotation})$$

$$= \frac{1}{2} M \dot{x}^2 \quad (0,5) + \frac{1}{4} MR^2 \dot{\theta}^2 \quad (0,5) + \frac{1}{2} m \dot{x}^2 \quad (0,5) + \frac{1}{4} mr^2 \dot{\varphi}^2 \quad (0,5) = \frac{3}{4} (M + m) \dot{x}^2.$$

$$U = U_m = \frac{1}{2} kx^2. \quad (0,5)$$

2. Avec l'équation de Lagrange. Le Lagrangien est $\mathcal{L} = T - U = \frac{3}{4} (M + m) \dot{x}^2 - \frac{1}{2} kx^2$.

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = 0 \quad (0,5) \Rightarrow \ddot{x} + \frac{2k}{3(M+m)} x = 0. \quad (1) \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{2k}{3(M+m)}} \quad (0,5)$$

Avec l'équation de conservation de l'énergie totale. $E = T + U = \frac{3}{4} (M + m) \dot{x}^2 + \frac{1}{2} kx^2$.

$$\frac{dE}{dt} = 0 \quad (0,5) \Rightarrow \ddot{x} + \frac{2k}{3(M+m)} x = 0. \quad (1) \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{2k}{3(M+m)}} \quad (0,5)$$

Exercice 3

1. $T = T_{2m} + T_m = \frac{1}{2} 2m (L\dot{\theta})^2 \quad (0,5) + \frac{1}{2} m (2L\dot{\theta})^2 \quad (0,5) = 3mL^2 \dot{\theta}^2. \quad (\lambda)$

$$U = U_k + U_m + U_{2m} \approx \frac{1}{2} k (L \sin \theta)^2 \quad (0,5) + mg2L \sin \theta - 2mgL \sin \theta \quad (0,5) \approx \frac{1}{2} kL^2 \theta^2. \quad (\lambda)$$

$$\mathcal{D} = \frac{1}{2} \alpha L^2 \theta^2. \quad (0,5)$$

2. Le Lagrangien est: $\mathcal{L} = T - U = 3mL^2 \dot{\theta}^2 - \frac{1}{2} kL^2 \theta^2$.

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \theta} = -\frac{\partial \mathcal{D}}{\partial \theta} \Rightarrow 6mL^2 \ddot{\theta} + kL^2 \theta = -\alpha L^2 \dot{\theta} \quad (0,5) \Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{\alpha}{6m} \dot{\theta} + \frac{k}{6m} \theta = 0.$$

3. L'équation est de la forme: $\ddot{\theta} + 2\lambda \dot{\theta} + \omega_0^2 \theta = 0$: avec $\lambda = \frac{\alpha}{12m}$, $\omega_0^2 = \frac{k}{6m}$. (0,5)

A.N: $\lambda^2 - \omega_0^2 \quad (0,5) = 0. \quad (0,5)$ Le mouvement est donc en régime critique. (0,5)

4. La présence d'oscillations indique que le mouvement est devenu pseudo-périodique, d'amplitude $Ae^{-\lambda t}$.

$$Ae^{-\lambda(t+2T)} = \frac{1}{3} Ae^{-\lambda t}. \quad (0,5) \Rightarrow 2\lambda T = \ln 3 \quad (0,5) \Rightarrow \frac{4\pi\lambda}{\sqrt{\omega_0^2 - \lambda^2}} = \ln 3 \quad (0,5)$$

$$\Rightarrow \lambda = \frac{\omega_0 \ln 3}{\sqrt{(4\pi)^2 + (\ln 3)^2}} \quad (0,5) \quad \text{A.N: } \lambda \approx 0,09 \text{ s}^{-1}. \quad (0,5) \Rightarrow \alpha = 12m\lambda \approx 1,08 \text{ N.s/m}. \quad (0,5)$$

Questions de cours

1. L'amortissement est faible. (1)

2. $Q = \frac{\omega_0}{2\lambda}$. (1)

3. La puissance moyenne est maximale. (1)