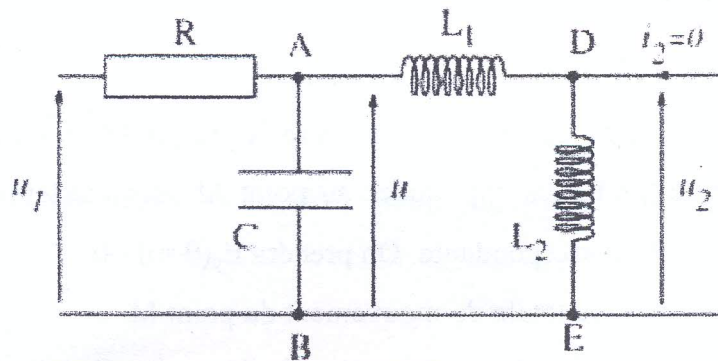


Devoir de Synthèse de Physique du premier Semestre

(Durée : 3H)

PARTIE ÉLECTRODINÉMIQUE (7 PTS)

On considère le montage ci-dessous :



Dans tout l'exercice, on prendra : $L = L_1 = L_2 = 1.0 \text{ mH}$, $C = 0.20 \text{ } \mu\text{F}$ et $R = 2 \text{ k}\Omega$.

- 1) En considérant son comportement asymptotique à haute et basse fréquence, déterminer sans calcul la nature du filtre.
- 2) En utilisant le théorème de Millman, déterminer le potentiel V_A au point A.
- 3) Donner l'expression de la tension u_2 en fonction de V_A .
- 4) Ecrire la fonction de transfert sous la forme canonique :

$$\underline{H}(j\omega) = H_0 \frac{j \frac{x}{Q}}{1 - x^2 + j \frac{x}{Q}}$$

Q représente le facteur de qualité et $x = \frac{\omega}{\omega_0}$ est la pulsation réduite. Déterminer les expressions de la pulsation ω_0 et du facteur de qualité Q en fonction de R , L et C . Donner les valeurs numériques de H_0 , ω_0 et Q .

- 5) Tracer le diagramme de Bode en Gain ($G_{dB}(x) = 20 \log |\underline{H}|$) et en phase $\varphi(x)$ de ce filtre. On précisera les équations des asymptotes.

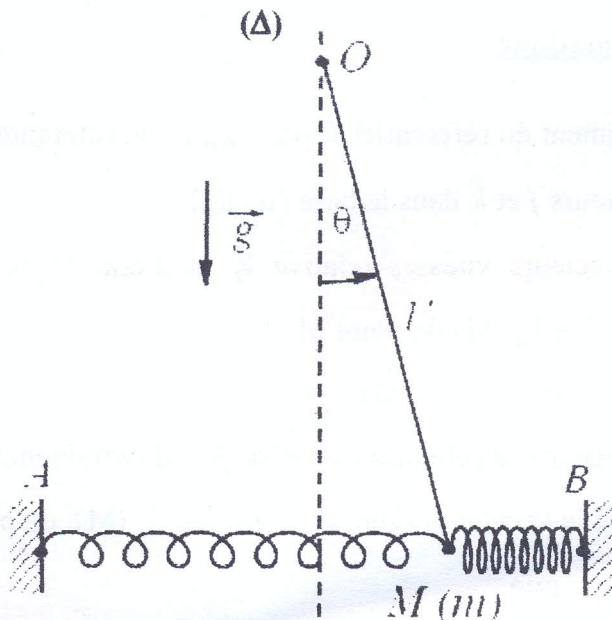
PARTIE MÉCANIQUE (13 PTS)

Exercice : (3 pts)

On considère un pendule constitué d'une tige de longueur l rigide de masse négligeable. Elle peut tourner librement sans frottement autour d'un axe Δ passant par son extrémité supérieure O . À l'extrémité inférieure de la tige (M) est fixée une masse m que l'on supposera ponctuelle. Par ailleurs, ce point M est relié à deux ressorts identiques (k, l_0) eux-mêmes accrochés à des points symétriques A et B de façon que lorsque l'ensemble est en équilibre la tige OM est verticale. On écarte très légèrement le système de cette position d'équilibre.

En appliquant le théorème du moment cinétique en O , montrer que le mouvement est sinusoïdal et que la période des petites oscillations s'écrit :

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



PROBLÈME : (10 PTS)

L'espace physique est rapporté au référentiel absolu, supposé galiléen, $\mathcal{R}_O(O, X, Y, Z)$ muni de la base orthonormée directe $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, avec l'axe OZ vertical ascendant.

On considère une circonférence C de centre O' et de rayon a dans un plan vertical qui est solidaire à l'axe OZ à l'aide d'une tige horizontale OA ($OA=a$). On désigne par $\mathcal{R}(O', x, y, z)$ le référentiel relatif lié à la circonférence et muni de la base orthonormée directe $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k} = \vec{K})$. La circonférence et la tige OA tournent autour de l'axe OZ à la vitesse angulaire constante ω ; $\vec{\omega} = \omega \vec{k}$ étant le vecteur rotation instantané.

On se propose d'étudier le mouvement d'un anneau assimilé à un point matériel M qui glisse **sans frottement** sur la circonférence C située dans le plan vertical ($yO'z$).

La position du point M est repérée par l'angle $\theta = (\vec{j}, \overrightarrow{O'M})$ et par le vecteur $\overrightarrow{O'M} = a\vec{u}_r$.

On exprimera toutes les grandeurs vectorielles dans la base $\mathcal{B}(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{l})$.

I. Etude cinématique

I.1. Quel est le mouvement du référentiel \mathcal{R} par rapport au référentiel \mathcal{R}_O ?

I.2. Exprimer les vecteurs \vec{j} et \vec{k} dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)$.

I.3. Déterminer les vecteurs vitesses relative \vec{V}_r et d'entraînement \vec{V}_e du point M.

Déduire la vitesse absolue \vec{V}_a (M) du point M.

I.4. Retrouver par le calcul direct \vec{V}_a (M).

I.5. Déterminer les vecteurs accélération relative $\vec{\gamma}_r$, d'entraînement $\vec{\gamma}_e$ et de Coriolis $\vec{\gamma}_c$ du point M. Déduire le vecteur accélération absolue $\vec{\gamma}_a$ (M), du point M.

II. Etude dynamique

L'expression générale de la réaction \vec{R} de la circonférence sur M peut s'écrire sous la forme : $\vec{R} = R_r \vec{u}_r + R_\theta \vec{u}_\theta + R_x \vec{l}$

II.1. Justifier que la composante R_θ de la réaction \vec{R} est nulle.

- II.2. Faire le bilan des forces qui s'exercent sur le point M dans le référentiel \mathcal{R} .
- II. 3. Ecrire le principe fondamental de la dynamique appliquée au point M dans le référentiel \mathcal{R} et le projeter dans la base \mathcal{B} .
- II. 4. En déduire l'équation différentielle du mouvement du point M.
- II.5. En déduire les composantes de la réaction de la circonférence sur le point matériel M.
- II. 6. En appliquant le théorème du moment cinétique au point O', retrouver l'équation différentielle du mouvement du point M par rapport au référentiel \mathcal{R} .

III. Etude Energétique

- III. 1. Énoncer le théorème de l'énergie mécanique.
- III. 2. Donner l'expression du travail élémentaire de chaque force s'exerçant sur M.
- III. 3. Montrer que les forces appliquées au point M sont conservatives et calculer l'énergie potentielle E_p correspondante. On prendra $E_p(\theta=0) = 0$
- III. 4. Déterminer l'énergie totale du mouvement du point M.
- a- Discuter qualitativement la conservation de l'énergie mécanique.
 - b- Retrouver l'équation différentielle du mouvement du point M dans le référentiel \mathcal{R} .

