

University of Science and the Technology
Houari Boumediene (USTHB)



Faculty of Physics

CHAPTER 2

DYNAMICS

(Exercises of polar cordinat)

1st year LIC.INFORMATIQUE

□ Série.01 : Cinématique du point

EXERCICE 10

Un mobile **M** se déplaçant dans **un plan** est repéré par ses **coordonnées polaires** **r** et **θ** telles que:

$$r(t) = 2 - e^{-t} \quad \text{et} \quad \theta(t) = -t + \frac{\pi}{2} \quad \text{où } r \text{ est en mètres et } \theta \text{ radians.}$$

- Déterminer les composantes radiale $V_r(t)$ et transversale $V_\theta(t)$ de la vitesse de M à tout instant.
- Représenter à l'instant $t = 0$ s :

➤ Le vecteur position \vec{OM} suivant l'échelle : 2 cm \rightarrow 1 m

➤ Le vecteur vitesse \vec{V} suivant l'échelle : 2 cm \rightarrow 1 m/s

➤ Le vecteur accélération \vec{a} suivant l'échelle : 1 cm \rightarrow 1 m/s², sachant que :

$$a_r(0) = a_\theta(0) = -2 \text{ m/s}^2$$

- En déduire le rayon de courbure ρ de la trajectoire à l'instant $t = 0$ s

□ Série.01 : Cinématique du point

Corrigé de l'exercice 10 :

- Déterminer les composantes radiale $V_r(t)$ et transversale $V_\theta(t)$ de la vitesse de M à tout instant.

$$\vec{V}(t) = V_r(t) \vec{u}_r + V_\theta(t) \vec{u}_\theta$$

$$\vec{V}(t) = \frac{dr(t)}{dt} \vec{u}_r + r \frac{d\theta(t)}{dt} \vec{u}_\theta$$

Soit :

$$\begin{cases} V_r(t) = \frac{dr(t)}{dt} = e^{-t} \text{ (m/s)} \\ V_\theta(t) = r \frac{d\theta(t)}{dt} = e^{-t} - 2 \text{ (m/s)} \end{cases}$$

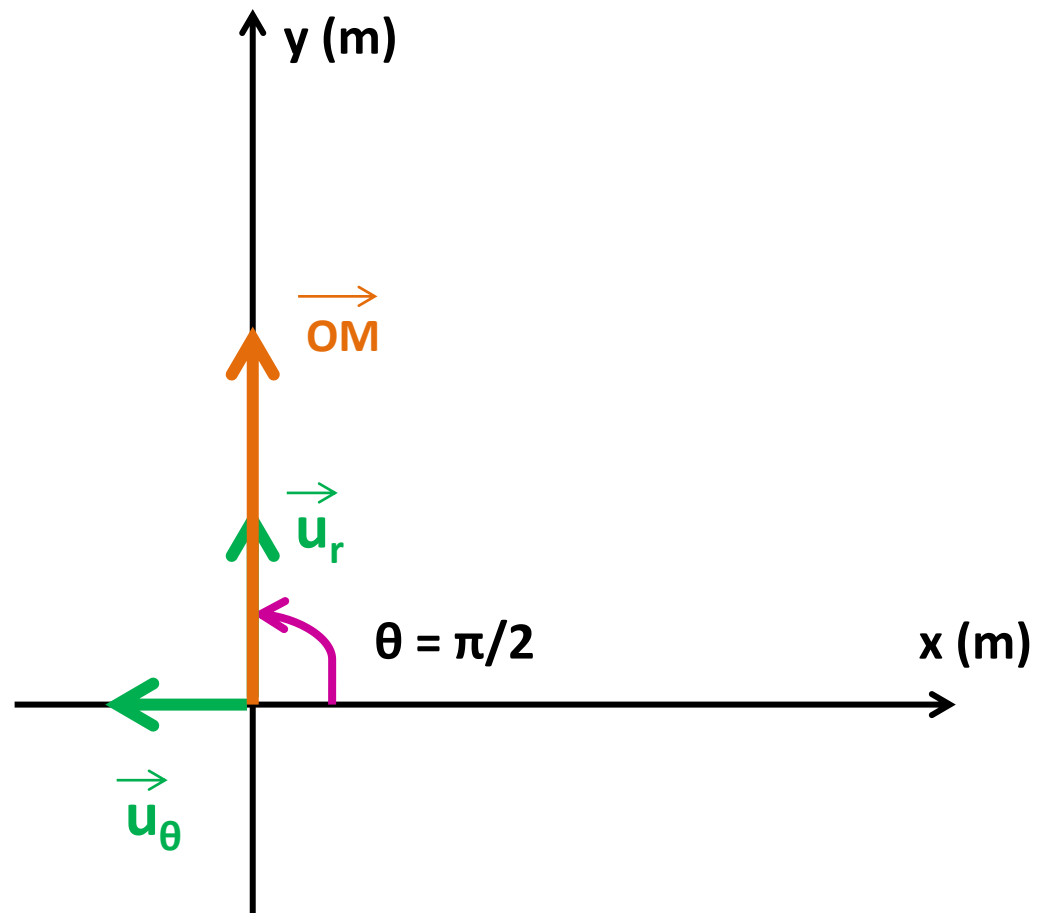
□ Série.01 : Cinématique du point

▪ Représenter à l'instant $t = 0$ s :

➤ Le **vecteur position** \overrightarrow{OM} suivant l'échelle : $2 \text{ cm} \rightarrow 1 \text{ m}$

$$\begin{cases} r(0) = 1 \text{ (m)}, \\ \theta(0) = \frac{\pi}{2} \text{ (rad)} \end{cases}$$

En respectant l'échelle,
 $r(0) = 2 \text{ cm}$



□ Série.01 : Cinématique du point

▪ Représenter à l'instant $t = 0$ s :

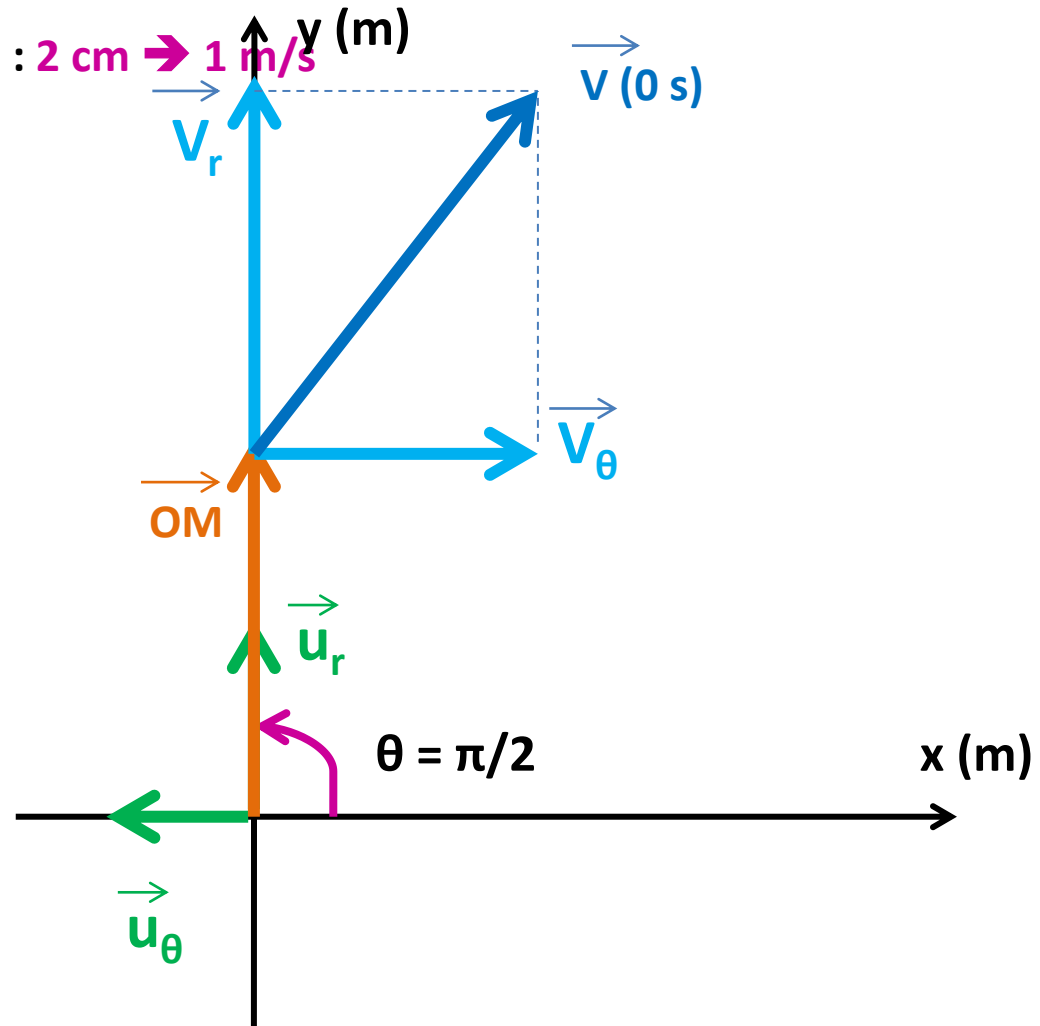
➤ Le **vecteur vitesse** \vec{V} suivant l'échelle : $2 \text{ cm} \rightarrow 1 \text{ m/s}$

$$\begin{cases} V_r(0) = 1 \text{ (m/s)}, \\ V_\theta(0) = -1 \text{ (m/s)} \end{cases}$$

En respectant l'échelle,

$$\begin{cases} V_r(0) = 2 \text{ cm}, \\ V_\theta(0) = 2 \text{ cm} \end{cases}$$

Longueur des vecteurs à représenter



□ Série.01 : Cinématique du point

▪ Représenter à l'instant $t = 0$ s :

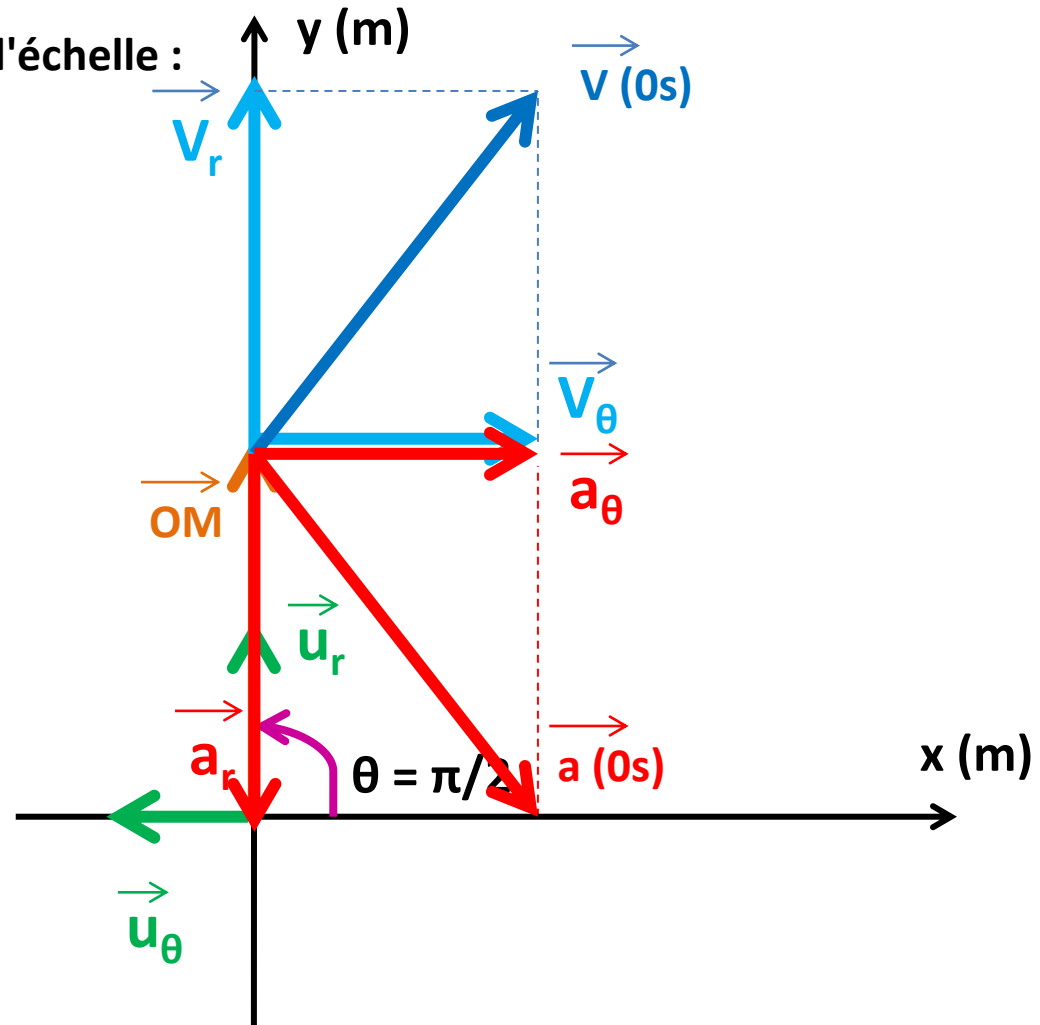
➤ Le vecteur accélération \vec{a} suivant l'échelle :
 $1 \text{ cm} \rightarrow 1 \text{ m/s}^2$

$$\begin{cases} a_r(0) = -2 \text{ (m/s}^2\text{)}, \\ a_\theta(0) = -2 \text{ (m/s}^2\text{)} \end{cases}$$

En respectant l'échelle,

$$\begin{cases} a_r(0) = 2 \text{ cm}, \\ a_\theta(0) = 2 \text{ cm} \end{cases}$$

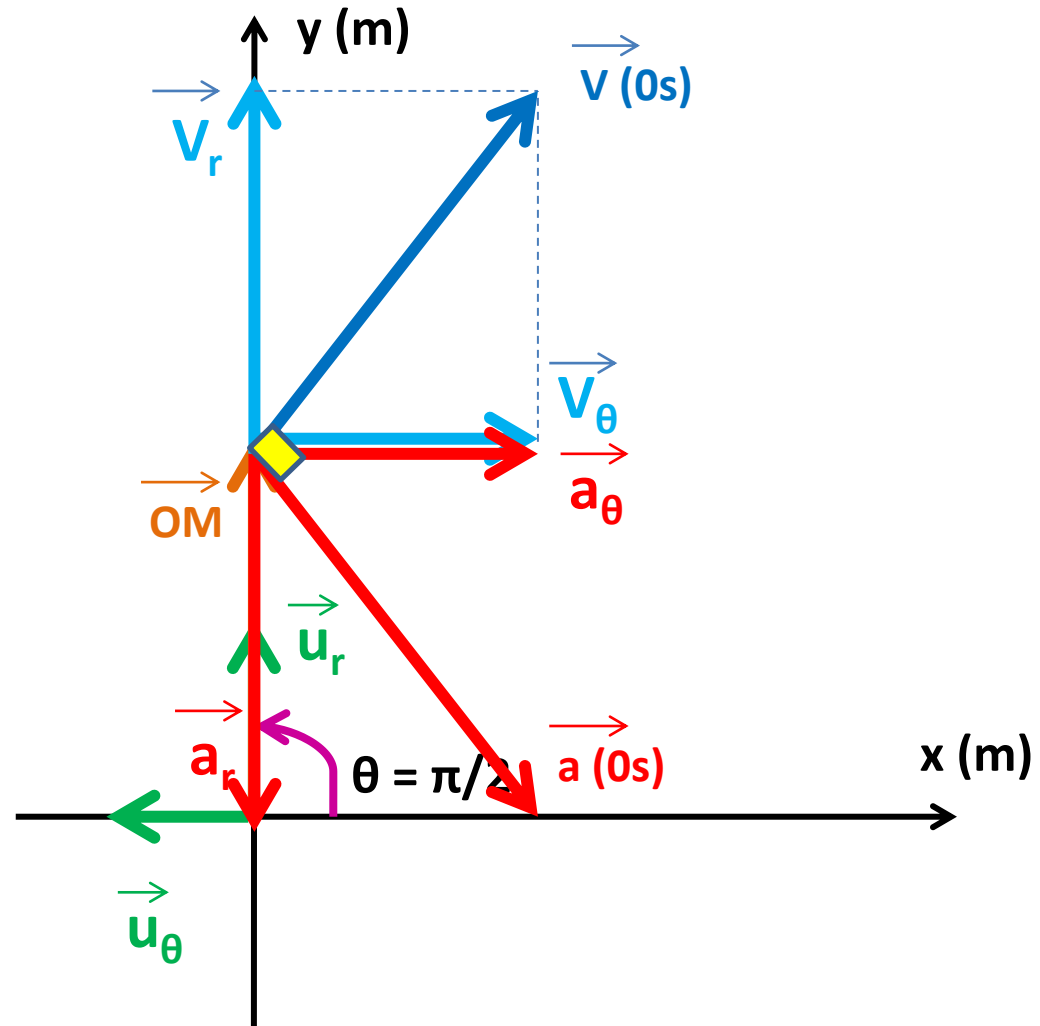
Longueur des vecteurs a représenter



□ Série.01 : Cinématique du point

Nous remarquons que les vecteurs vitesse et accélération, à $t = 0s$, sont **perpendiculaire**, et ceci est vérifié analytiquement par :

$$\vec{a}_r \cdot \vec{a}_\theta = 0$$



□ Série.01 : Cinématique du point

- En déduire le rayon de courbure ρ de la trajectoire à l'instant $t = 0$ s

On sait que :

$$a_n = \frac{V^2}{\rho} \quad \longrightarrow \quad \rho = \frac{V^2}{a_n}$$

À $t = 0$ s, le vecteur accélération tangentielle $a_t = 0$ m/s²

Donc:

$$a_n = a_0$$

Avec :

$$a_0 = \sqrt{a_r^2 + a_\theta^2}$$

$$\rho = \frac{V_0^2}{\sqrt{a_r^2 + a_\theta^2}} = \frac{\sqrt{V_r^2 + V_\theta^2}}{\sqrt{a_r^2 + a_\theta^2}}$$



$$\rho = 0,71 \text{ m}$$

❑ Série.01 : Cinématique du point

EXERCIC

E 12:

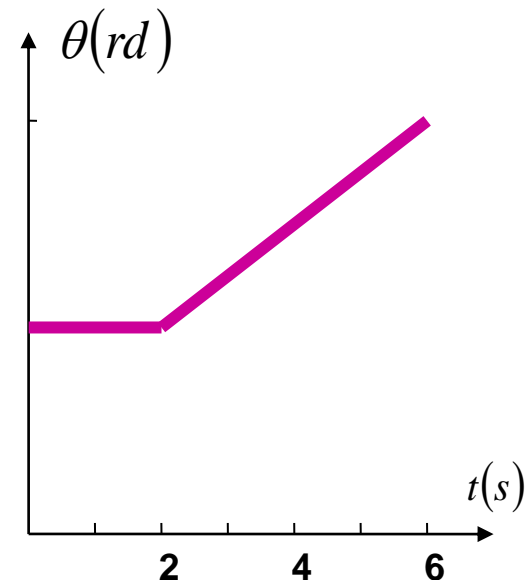
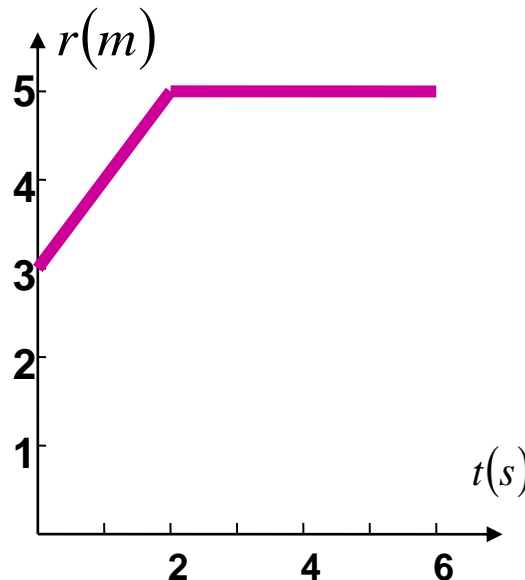
Un mobile **M** est repéré par ses **coordonnées polaires $r(t)$ et $\theta(t)$** dont les **variations en fonction du temps** sont données par les graphes ci-dessous.

- Tracer la trajectoire du mobile.
- Quelles sont les différentes phases du mouvement entre les instants $t = 0s$ et $t = 6s$. Quelle est la nature de chacune d'elles. Justifier vos réponses.

- Représenter les vecteurs vitesse et accélération aux instants $t = 1s$ et $t = 4s$.

On prendra pour échelles:

$2 \text{ cm} \rightarrow 1 \text{ m/s}$ et
 $1 \text{ cm} \rightarrow 0.1 \text{ m/s}^2$



□ Série.01 : Cinématique du point

Corrigé de
l'exercice 10:

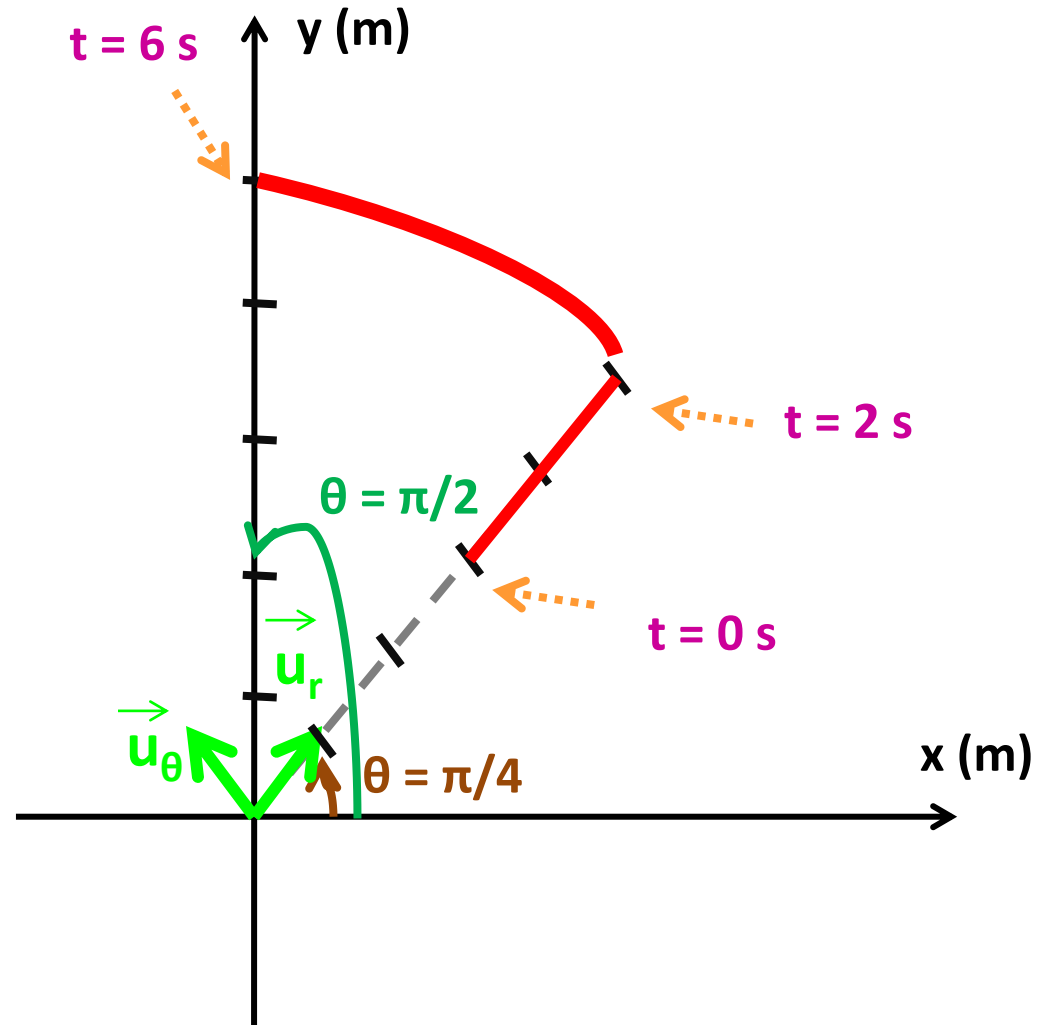
• Tracer la trajectoire du mobile.

$$0 \leq t \leq 2 \text{ s}$$

$$\begin{cases} r \uparrow (\text{de } 3 \text{ à } 5 \text{ m}) \\ \theta = C^{ste} = \frac{\pi}{4} \text{ rad} \end{cases}$$

$$2 \leq t \leq 6 \text{ s}$$


$$\begin{cases} r = C^{ste} = 5 \text{ m} \\ \theta \uparrow (\text{de } \frac{\pi}{4} \text{ à } \frac{\pi}{2} \text{ rad}) \end{cases}$$



□ Série.01 : Cinématique du point

- Quelles sont les différentes phases du mouvement entre les instants $t = 0\text{s}$ et $t = 6\text{s}$. Quelle est la nature de chacune d'elles. Justifier vos réponses.

$0 \leq t \leq 2\text{s};$ $\left\{ \begin{array}{l} \text{Trajectoire rectiligne} \\ v = c^{ste} \end{array} \right.$  Mouvement Rectiligne Uniforme (MRU)

$2 \leq t \leq 6\text{s};$ $\left\{ \begin{array}{l} \text{Trajectoire circulaire} \\ a_t = 0\text{ m/s}^2 \\ a_n = \frac{v^2}{R} \end{array} \right.$  Mouvement Circulaire Uniforme (MCU)

□ Série.01 : Cinématique du point

- Représenter les vecteurs vitesse et accélération aux instants $t = 1\text{s}$ et $t = 4\text{s}$.

On prendra pour échelles: $2\text{ cm} \rightarrow 1\text{m/s}$ et $1\text{ cm} \rightarrow 0.1\text{ m/s}^2$

- ✓ L'instant $t = 1\text{s}$ appartient à la phase I

Le vecteur vitesse s'écrit : $\overrightarrow{V}(t) = V_r(t)\overrightarrow{u}_r + V_\theta(t)\overrightarrow{u}_\theta$

Avec :

$$\left\{ \begin{array}{l} V_r = \frac{dr}{dt} = \text{pente de la droite} = \frac{\Delta r}{\Delta t} = 1 \text{ (m/s)} \\ V_\theta = r \frac{d\theta}{dt} = 0 \text{ (m/s); car } \theta = C^{ste} = \frac{\pi}{4} \text{ rad} \end{array} \right.$$

□ Série.01 : Cinématique du point

• Représenter les vecteurs vitesse et accélération aux instants $t = 1\text{ s}$ et $t = 4\text{ s}$.

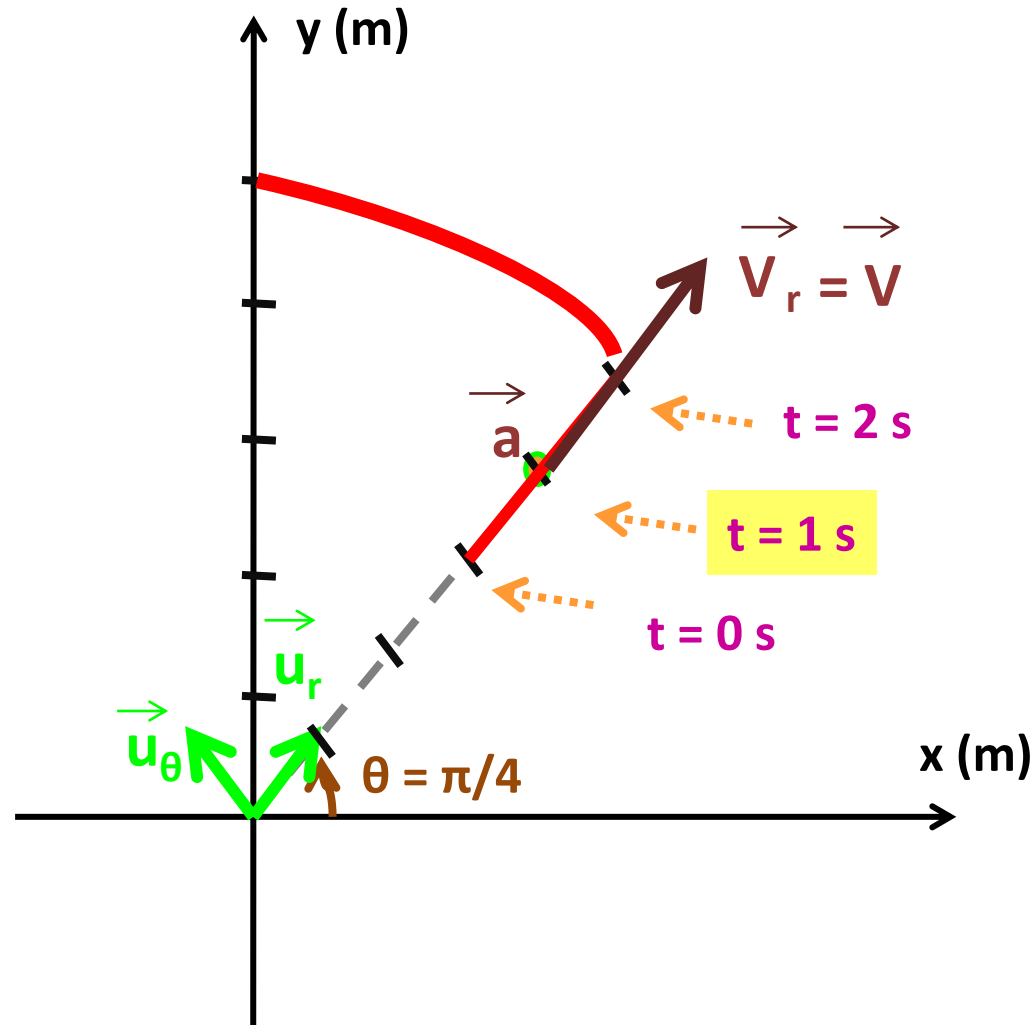
On prendra pour échelles: $2\text{ cm} \rightarrow 1\text{ m/s}$ et $1\text{ cm} \rightarrow 0.1\text{ m/s}^2$

Et comme la vitesse est constante, donc, l'accélération à $t = 1\text{ s}$ est égale à zéro ($a = 0\text{ m/s}^2$)

En respectant l'échelle,

$$V_r = 2\text{ cm}$$

Longueur du vecteur a représenter



□ Série.01 : Cinématique du point

• Représenter les vecteurs vitesse et accélération aux instants $t = 1s$ et $t = 4s$.

On prendra pour échelles: $2 \text{ cm} \rightarrow 1\text{m/s}$ et $1 \text{ cm} \rightarrow 0.1 \text{ m/s}^2$

✓ L'instant $t = 4s$ appartient à la phase II

$$\vec{V}(t) = V_r(t) \vec{u}_r + V_\theta(t) \vec{u}_\theta$$

Avec :

$$V_r = \frac{dr}{dt} = 0 \text{ (m/s)}; \text{ car } r = C^{st} = 5 \text{ m}$$

$$V_\theta = r \frac{d\theta}{dt} = 5 \cdot \left[\frac{\Delta\theta}{\Delta t} \right] = 5 \cdot \left[\frac{\frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{4}}{6 - 2} \right] = \frac{5\pi}{16} = 0.98 \text{ (m/s)}$$

□ Série.01 : Cinématique du point

• Représenter les vecteurs vitesse et accélération aux instants $t = 1\text{s}$ et $t = 4\text{s}$.

On prendra pour échelles: 2
 $\text{cm} \rightarrow 1\text{m/s}$ et $1\text{cm} \rightarrow 0.1$
 m/s^2

Pour l'accélération comme $t = 4\text{s}$
appartient à la phase II, seule
l'accélération normale existe ;

$$\begin{cases} a_t = \frac{dV}{dt} = 0 \text{ (m/s}^2\text{)}, \\ a_n = \frac{V^2}{R} = \frac{0.98^2}{5} = 0.19 \text{ (m/s}^2\text{)} \end{cases}$$

En respectant l'échelle,

$$V_\theta = 1.96 \text{ cm}$$

$$a_n = 1.9 \text{ cm}$$

