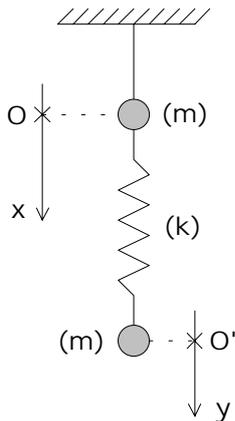


**MECANIQUE DU POINT MATERIEL**  
**EXERCICE D' ORAL**
**-EXERCICE 12.7-**

 • **ENONCE :**

« 2 billes et un ressort lâchés verticalement »



Deux billes de même masse  $m$  sont reliées par un ressort sans masse, de longueur à vide  $l_0$  et de raideur  $k$ .

L'ensemble est suspendu à un plafond par l'intermédiaire d'un fil.

Le système est à l'équilibre lorsqu'on coupe le fil.

- 1) Quelle est l'accélération initiale de chacune des billes ?
- 2) Déterminer le mouvement ultérieur des billes en exprimant les abscisses  $x(t)$  et  $y(t)$ , comptées à partir des positions d'équilibre respectives des billes .
- 3) En déduire la longueur du ressort  $L(t)$ .

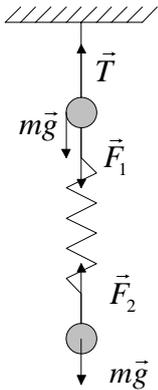
## MECANIQUE DU POINT MATERIEL

### EXERCICE D' ORAL

• **CORRIGE** :

« 2 billes et un ressort lâchés verticalement »

1) Effectuons un bilan des forces s'exerçant sur les 2 billes, et appliquons leur le PFD, le tout à  $t = 0^-$ , puis à  $t = 0^+$  :



$$\begin{aligned}
 & \vec{T} + m\vec{g} + \vec{F}_1 = \vec{0} \\
 t = 0^- : & \quad m\vec{g} + \vec{F}_2 = \vec{0} \\
 & \quad \vec{F}_1 + \vec{F}_2 = \vec{0}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 t = 0^+ : & \quad m\vec{g} + \vec{F}_1 = m\vec{a}_1 \\
 & \quad m\vec{g} + \vec{F}_2 = m\vec{a}_2 \\
 & \quad \vec{F}_1 + \vec{F}_2 = \vec{0}
 \end{aligned}$$

**Rq** : c'est parce que le ressort est **sans masse** que l'on a toujours  $\vec{F}_1 + \vec{F}_2 = \vec{0}$

• l'énergie ne pouvant subir de discontinuité, il en est de même pour l'allongement d'un ressort ( $E_p = \frac{1}{2}k(\Delta l)^2$ )  $\Rightarrow$  c'est également vrai pour les forces exercées aux extrémités du ressort, d'où :

$$\vec{F}_1(0^+) = \vec{F}_1(0^-) = -\vec{F}_2(0^-) = m\vec{g} \quad \Rightarrow \quad \boxed{\vec{a}_1(0^+) = 2\vec{g} \quad \text{et} \quad \vec{a}_2(0^+) = \vec{0}}$$

2) En appelant  $L(t)$  la longueur du ressort, le PFD appliqué aux 2 billes, projeté sur un axe vertical orienté vers le bas, fournit :

$$m \frac{d^2 x(t)}{dt^2} = mg + k[L(t) - l_0] \quad \text{et} \quad m \frac{d^2 y(t)}{dt^2} = mg - k[L(t) - l_0]$$

• La longueur du ressort en l'état considéré est égale à la longueur à l'équilibre  $l_e$ , augmenté de la différence de déplacement de ses extrémités, soit :  $L(t) = l_e + y(t) - x(t)$

A l'équilibre, le PFD appliqué à la bille du dessous avait donné :

$$\vec{F}_2 + m\vec{g} = \vec{0} \Rightarrow mg = k(l_e - l_0) \Rightarrow k[L(t) - l_0] = k[y(t) - x(t)] + mg ; \text{ d'où :}$$

$$\frac{d^2 x(t)}{dt^2} + \omega_0^2 [x(t) - y(t)] = 2g \quad (1) \quad \text{et} \quad \frac{d^2 y(t)}{dt^2} - \omega_0^2 [x(t) - y(t)] = 0 \quad (2) \quad \text{avec :} \quad \boxed{\omega_0^2 = \sqrt{\frac{k}{m}}}$$

• On fait le changement de variables :  $u(t) = x(t) + y(t)$  et  $v(t) = x(t) - y(t)$ , puis on fait la somme (1) + (2) et la différence (1) - (2), ce qui donne :

$$\frac{d^2 u(t)}{dt^2} = 2g \quad \text{et} \quad \frac{d^2 v(t)}{dt^2} + 2\omega_0^2 v(t) = 2g$$

$$\Rightarrow \quad \boxed{u(t) = gt^2 + At + B} \quad \text{et} \quad \boxed{v(t) = \frac{g}{\omega_0^2} + C \cos(\sqrt{2}\omega_0 t) + D \sin(\sqrt{2}\omega_0 t)}$$

**MECANIQUE DU POINT MATERIEL**  
**EXERCICE D' ORAL**

- A  $t=0$ , on a :  $\frac{dx}{dt}(0) = \frac{dy}{dt}(0) = 0 \Rightarrow \frac{du}{dt}(0) = \frac{dv}{dt}(0) = 0$  ; il en est de même pour  $x(0)$  et  $y(0)$ ,

donc pour  $u(0)$  et  $v(0)$ , ce qui conduit à :  $u(t) = gt^2$  et  $v(t) = \frac{g}{\omega_0^2} [1 - \cos(\sqrt{2}\omega_0 t)] \Rightarrow$

$$x(t) = \frac{u(t) + v(t)}{2} = \frac{gt^2}{2} + \frac{g}{2\omega_0^2} [1 - \cos(\sqrt{2}\omega_0 t)] \quad \text{et} \quad y(t) = \frac{u(t) - v(t)}{2} = \frac{gt^2}{2} - \frac{g}{2\omega_0^2} [1 - \cos(\sqrt{2}\omega_0 t)]$$

**Rq** : les billes effectuent donc des oscillations harmoniques autour d'un point dont le mouvement par rapport au référentiel fixe est une translation rectiligne uniformément accélérée.

3) D'après la 1<sup>ère</sup> question, on sait que :

$$L(t) = l_e + y(t) - x(t) = l_0 + \frac{mg}{k} + y(t) - x(t) = l_0 + \frac{g}{\omega_0^2} + y(t) - x(t) \Rightarrow \text{on en déduit :}$$

$$L(t) = l_0 + \frac{g}{\omega_0^2} \cos(\sqrt{2}\omega_0 t) = l_0 \left[ 1 + \frac{g}{\omega_0^2 l_0} \cos(\sqrt{2}\omega_0 t) \right]$$

**Rq** : la longueur du ressort varie sinusoidalement, avec une amplitude relative  $\frac{g}{\omega_0^2 l_0}$ , autour de sa valeur « à vide »  $l_0$ .