

Module : **Vibrations**

Année Universitaire : **2016-2017**

DEVOIR SURVEILLE

Durée : **1h 30mn**

Questions de cours - 8pts-

On considère une machine mécanique assimilée à une masse m pouvant se déplacer parallèlement à l'axe vertical Ox . La suspension le reliant au support est modélisée par un ressort de longueur à vide l_0 et de raideur k en parallèle avec un amortisseur exerçant sur la machine une force de frottement $\vec{f}_{fr} = -\alpha\vec{v}$

1. On suppose que le support reste fixe dans un référentiel galiléen et on note le champ de pesanteur \vec{g} . On écarte la machine de sa position d'équilibre puis on la laisse évoluer librement.

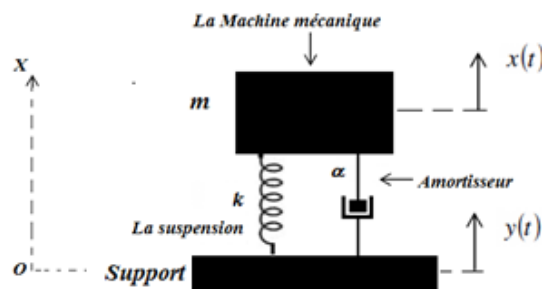


Figure 1: Modélisation mouvement de la machine

- A. Déterminer le Lagrangien du système.
 - B. Établir l'équation différentielle du mouvement vérifiée par $x(t)$.
 - C. Donner la forme de la solution générale $x(t)$ pour un faible amortissement, $\xi < 1$ avec les conditions initiales suivantes: $x(t=0) = 0$ et $\dot{x}(t=0) = v_0$
2. On suppose que le support fait un déplacement harmonique de la forme: $y(t) = B \cos \omega t$.
 - A. Etablir l'équation différentielle du mouvement.
 - B. On cherche une solution sous la forme $x(t) = A \cos(\omega t - \phi)$ et on pose $r = \frac{\omega}{\omega_0}$ où ω_0 est la pulsation propre. Déterminer le rapport du module des amplitudes $t(r) = \left| \frac{A}{B} \right|$.
 - C. Tracer la courbe $t(r)$ pour différentes valeurs du facteur d'amortissement. Interpréter les résultats.

NB : Pour faciliter les calculs, on pose les constantes : $\omega_0^2 = \frac{k}{m}$ et $2\xi = \frac{\alpha}{m\omega_0}$

Problème -12pts-

Une poulie de masse $M = 0.5kg$, de rayon $2r$ et de moment d'inertie $J_{I,O} = \frac{1}{2}M(2r)^2$ tourne autour d'un axe fixe. Un fil inextensible s'enroule sur une petite gorge d'épaisseur négligeable de rayon r (La gorge tourne avec la poulie) et porte une masse $m = 1kg$, elle-même attachée à un ressort de constante de raideur $k = 8\frac{N}{m}$. (Voir la figure 2). Le mouvement de la poulie est freiné à l'aide d'un amortisseur de coefficient de frottement $\alpha = 2\sqrt{2}\frac{kg}{s}$.

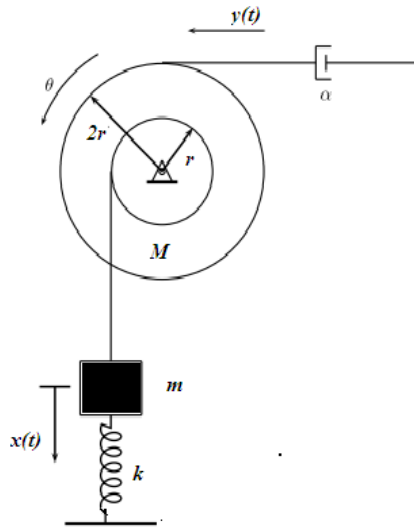


Figure 2 : Système mécanique à un degré de liberté.

- 1) Trouver des relations entre θ , l'angle de rotation de la poulie, x le déplacement de la masse et y l'élongation du bras de l'amortisseur.
- 2) En considérant la coordonnée généralisée x , déterminer les énergies cinétique et potentielle du système mécanique et en déduire le Lagrangien du système.
- 3) Donner l'expression de la fonction de dissipation.
- 4) Ecrire l'équation différentielle du mouvement.
- 5) En déduire la pulsation propre du système et le facteur d'amortissement. (Donnez leurs valeurs numériques et n'oubliez pas les unités)
- 6) Quel type de mouvement le système exécutera-t-il ? Justifier votre réponse.
- 7) Donner la solution générale de l'équation de mouvement. (Faire les calculs)
- 8) Quelles conditions doivent vérifier les constantes d'intégration A et B pour que la masse dépasse sa position d'équilibre ?
- 9) A $t=0$, la masse est écartée de sa position d'équilibre de $X_0 = 1m$ et relâchée à une vitesse $V_0 = -5\frac{m}{s}$. Ecrire l'équation horaire du mouvement.
- 10) Selon vos calculs, la masse dépassera-t-elle, dans ce cas, sa position d'équilibre ?
- 11) Tracer l'allure de x en fonction du temps en précisant le vecteur de la vitesse initiale.

BONNE CHANCE.