

Niveaux: SM PC

Matière: Physique

PROF: Zakaryae Chriki

Résumé N:17

Oscillateurs Mécaniques : Pendule de Torsion

**I. Pendule de Torsion**

Un pendule de torsion est un dispositif constitué d'une barre horizontale, fixée à un support par l'intermédiaire d'un fil métallique.

1. Le moment du couple de torsion

Le moment du couple de torsion qu'exerce un fil tordu est indépendant de l'axe de rotation, il a pour expression : $\mathcal{M} = -C.\theta$

C : la constante de torsion du fil (N.m/rad)

θ : angle de torsion (rad)

$\mathcal{M}$: moment du couple de torsion (N.m)

Remarques :

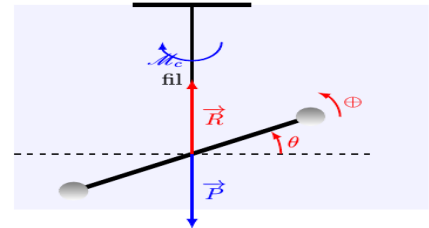
- * Le signe négatif signifie que le couple de torsion est un couple de rappel ;
- * La constante de torsion du fil dépend de la longueur du fil, de la section et de sa nature.

2. Equation différentielle :

On étudie le mouvement du système dans un référentiel terrestre supposé Galiléen. On repère les position de la tige à chaque instant par l'abscisse angulaire $\theta(t)$ mesuré à partir de la direction de la tige à l'équilibre. (Direction de référence)

La tige est soumise à des forces suivantes :

- * le poids $\vec{P}$
- * la force $\vec{R}$ exercée par le fil
- * du couple de torsion de moment $\mathcal{M}_c = -C.\theta$



On applique la relation fondamentale de la dynamique de rotation au système : $\Sigma \mathcal{M}_\Delta(\vec{F}_{ext}) = J_\Delta.\ddot{\theta}$

$\mathcal{M}_\Delta(\vec{P}) + \mathcal{M}_\Delta(\vec{R}) + \mathcal{M}_c = J_\Delta.\ddot{\theta}$ Les droites d'actions de $\vec{P}$ et $\vec{R}$ sont confondues avec l'axe Δ ; donc $\mathcal{M}_\Delta(\vec{P}) = 0$ et $\mathcal{M}_\Delta(\vec{R}) = 0$

$$-C.\theta = J_\Delta.\ddot{\theta} \quad \ddot{\theta} + \frac{C}{J_\Delta}.\theta = 0 \quad \text{C'est l'équation différentielle du mouvement du pendule.}$$

En absence des frottements, l'abscisse angulaire de la tige d'un pendule de torsion libre, vérifie l'équation différentielle suivante :

$$\ddot{\theta} + \frac{C}{J_\Delta}.\theta = 0$$

3. Equation horaire ou la solution de l'équation différentielle :

La solution de cette équation différentielle est de la forme :

$$\theta(t) = \theta_m \cos\left(\frac{2\pi}{T_0}t + \varphi_0\right)$$

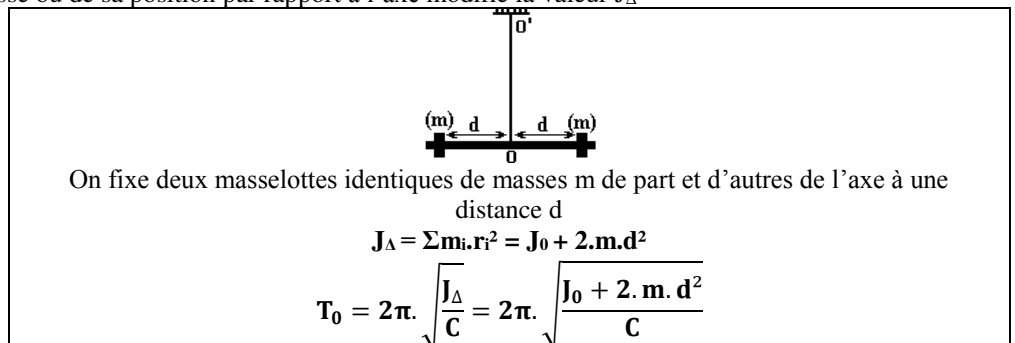
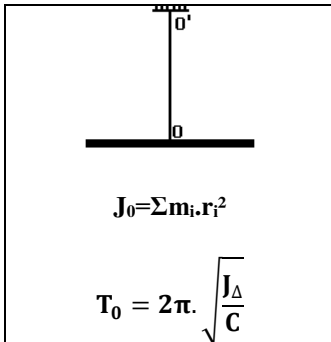
θ_m est l'amplitude des oscillations (rad), φ_0 est la phase à l'origine des dates (rad) et T_0 la période propre du pendule de torsion.

❖ Expression de T_0 en fonction du moment d'inertie J_Δ

- $J_\Delta = \Sigma m_i.r_i^2$:
- Moment d'inertie de la barre par rapport à l'axe (Δ)
 - Exprime la répartition de la matière autour de l'axe (Δ)
 - S'exprime en Kg.m²

NB :

Toute modification soit de la masse ou de sa position par rapport à l'axe modifie la valeur J_Δ

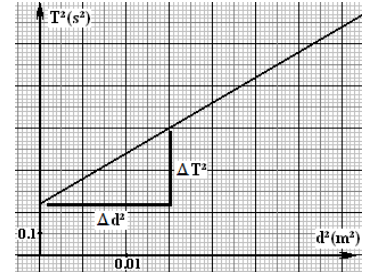


Exploiter la courbe $T^2=f(m)$ ou $T^2=f(d^2)$

On a $T_0 = 2\pi \cdot \sqrt{\frac{J_0 + 2 \cdot m \cdot d^2}{C}}$ alors $T_0^2 = 4\pi^2 \cdot \frac{J_0}{C} + 8\pi^2 \cdot \frac{m \cdot d^2}{C}$ $m=50g$ Masse de la masselotte

$T_0^2 = 4\pi^2 \cdot \frac{J_0}{C} + 8\pi^2 \cdot \frac{m \cdot d^2}{C}$ La courbe $T^2=f(d^2)$ est une fonction affine donc $T^2 = A \cdot d^2 + B$ avec :

- $A = 8\pi^2 \cdot \frac{m}{C} = \frac{\Delta T_0^2}{\Delta d^2} = \frac{0.36}{0.015} = 24 \text{ s}^2/\text{m}^2$, on en déduit C , $C = 8\pi^2 \cdot \frac{m}{A}$
- $B = 4\pi^2 \cdot \frac{J_0}{C} = 0.24 \text{ s}^2$, on en déduit J_0 , $J_0 = \frac{B \cdot C}{4\pi^2}$



II. Etude Energétique

Energie du système est la somme des énergies de ses composantes

1. Energie cinétique :

On considère un pendule de torsion formé d'un fil métallique léger auquel est fixé une tige dense. Soit J_Δ le moment d'inertie de la tige par rapport à l'axe de rotation matérialisé par le fil métallique et θ est la vitesse angulaire de la tige à instant t . On définit l'énergie cinétique du système qu'est en rotation autour de Δ , à cet instant t par l'expression suivante :

$$E_c = \frac{1}{2} J_\Delta \dot{\theta}^2$$

$$\theta = \theta_m \cdot \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right) \quad \text{et} \quad \dot{\theta} = -\theta_m \cdot \frac{2\pi}{T_0} \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right) \quad \text{avec} \quad \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{C}{J_\Delta}}$$

$$E_c = \frac{1}{2} \cdot J_\Delta \dot{\theta}^2 = \frac{1}{2} \cdot J_\Delta \left(-\theta_m \cdot \frac{2\pi}{T_0} \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right) \right)^2 = \frac{1}{2} \cdot C (\theta_m^2 - \theta^2)$$

- Si $\theta = \theta_m$ ou $\theta = -\theta_m$ alors l'énergie cinétique est nulle donc la vitesse est nulle et l'oscillateur s'arrête et change le sens de son mouvement
- Si $\theta = 0$ alors l'oscillateur passe par sa position d'équilibre et son énergie cinétique est maximale et sa vitesse l'est aussi

2. Energie potentielle de torsion

L'énergie potentielle de torsion d'un pendule de torsion est définie par la relation : $E_{pt} = \frac{1}{2} C \theta^2 + Cte$

Avec C la constante de la torsion du pendule, θ angle de torsion en rad et Cte une constante qui dépend du choix de l'état de référence fourni par les conditions initiales. En générale, on prend $E_{pt} = 0$ pour $\theta = \theta_0 = 0$; soit $Cte=0$ d'où $E_{pt} = \frac{1}{2} C \theta^2$

$$E_{pt} = \frac{1}{2} \cdot C \cdot \theta^2 = \frac{1}{2} \cdot C \cdot \left(\theta_m \cdot \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right) \right)^2 = \frac{1}{2} \cdot C \cdot \theta_m^2 \cdot \cos^2\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right)$$

3. Expression de la variation de l'énergie potentielle de torsion :

$$\Delta E_{pt} : \text{Variation de l'énergie potentielle de torsion} \quad \Delta E_{pt} = \frac{1}{2} \cdot C \cdot (\theta_2^2 - \theta_1^2) = -W_{1 \rightarrow 2}(\mathcal{M}_c)$$

4. Energie mécanique :

On définit l'énergie mécanique d'un pendule de torsion par la relation suivante : $E_m = \frac{1}{2} J_\Delta \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} C \theta^2 + Cte$

Dans le cas où $Cte = 0$ on a alors : $E_m = \frac{1}{2} J_\Delta \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} C \theta^2$

5. Diagramms d'énergie d'un pendule de torsion :

Lorsque la tige passe par sa position d'équilibre : $\theta = 0$ et $\dot{\theta} = \pm \dot{\theta}_m$ soit

$$E_{pt} = 0 \text{ et } E_c = \frac{1}{2} J_\Delta \dot{\theta}_m^2$$

Lorsque la tige passe par ses positions extrêmes : $\theta = \pm \theta_m$ et $\dot{\theta} = 0$

$$E_{pt} = \frac{1}{2} C \theta_m^2 \text{ et } E_c = 0$$

L'énergie mécanique d'un pendule de torsion libre et amorti se

$$\text{conserve : } E_m \frac{1}{2} C \theta_m = \frac{1}{2} J_\Delta \dot{\theta}_m^2 = Cte$$

