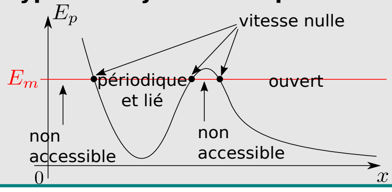
Mécanique
Chapitre 3

Énergie en mécanique

(mouvements conservatifs à 1D)

V Mouvement conservatif à un degré de liberté

1 - Type de trajectoire et positions de vitesse nulle

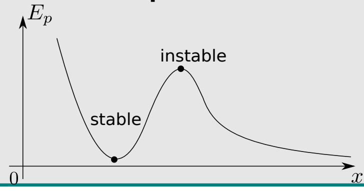


2 - Expression de la force en fonction de Ep

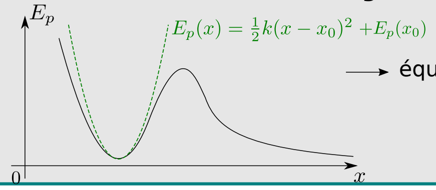
cas 1D (axe x) :

$$\vec{F} = -\frac{\mathrm{d}E_p}{\mathrm{d}x}\vec{e}_x$$

3 - Position d'équilibre stable ou instable



4 - Petits mouvements au voisinage d'un puit



$\longrightarrow$ équation OH

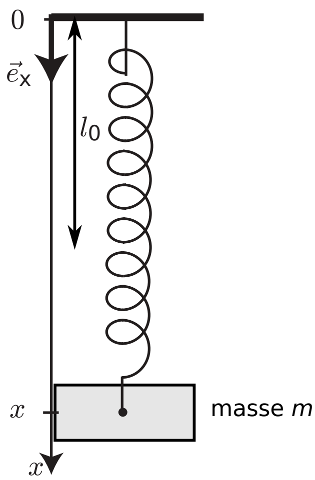
Ce qu'il faut savoir faire

(cours : V)

- ▶$_1$ Déduire d'un graphe d'énergie potentielle le comportement qualitatif (bornée ou non, points où $\vec{v} = \vec{0}$). → cours V.1
- ▶$_2$ Évaluer l'énergie minimale pour franchir une barrière de potentiel. → TD VI
- ▶$_3$ Déduire d'un graphe d'E_p les positions d'équilibre (stables ou instables). → **EC5**, cours V.3, TD VII
- ▶$_4$ Étudier les petits mouvements au voisinage d'une position d'équilibre via une approx. harmonique. → TD VII

Exercices de cours

Exercice C5 – Position d'équilibre pour le système masse-ressort



On considère une masse m attachée à un ressort de longueur à vide l_0 et de constante de raideur k. Le tout est vertical. On négligera tout frottement.

1 - Donner l'expression de l'énergie potentielle totale du système, en fonction notamment de x

2 - Tracer l'allure de $E_p(x)$.

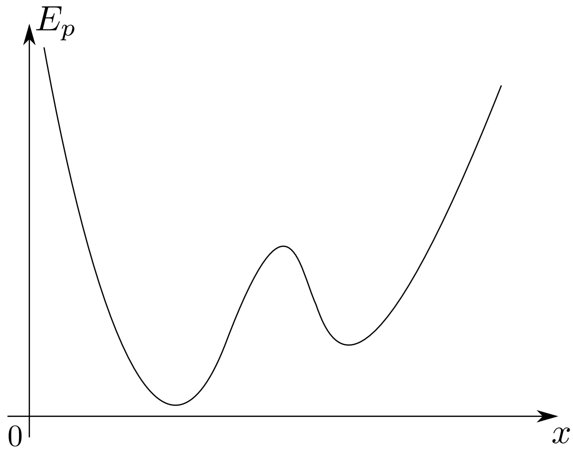
3 - Déterminer l'expression de la position d'équilibre $x_{éq}$. Est-elle stable ou instable ?

V – Mouvement conservatif à un degré de liberté

Introduction du problème et graphe d'énergie potentielle

Dans toute cette partie on considère :

- un point matériel M soumis seulement à des forces **conservatives**, qui dérivent d'une énergie potentielle totale E_p ;
- une situation à **un degré de liberté**, par exemple un mouvement selon un axe x et donc une énergie potentielle $E_p(x)$ (graphe ci-contre) ;
- on note $\vec{F} = F(x)\,\vec{e}_x$ la force **totale** (somme des forces) s'exerçant sur M et dérivant de E_p.



On peut imaginer qu'on décrit l'évolution d'un mobile glissant sans frottement sur une surface courbe dont la hauteur $z = z(x)$ correspond à $E_p(x) = mg\,z(x)$. Mais la situation décrite est bien plus générale.

Nous allons voir que le graphe d'énergie potentielle permet d'obtenir beaucoup d'informations sur les mouvements possibles.

1 – Type de trajectoire et positions de vitesse nulle

L'énergie mécanique $E_m = E_c + E_p(x)$ est constante au cours du mouvement (car conservatif). Sa valeur est donnée par les conditions initiales.

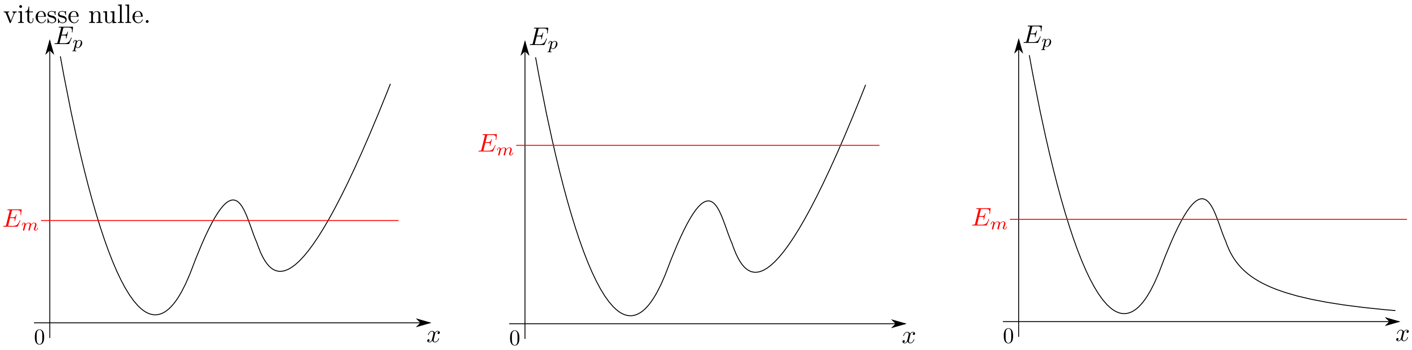
On peut la tracer sur le graphe d'énergie potentielle ci-dessus.

$\rightsquigarrow_1$ Montrer simplement que $\forall t$, $E_m \geq E_p(x)$, et que $E_m = E_p(x)$ signifie que $v = 0$ au point x.

Méthode : analyse d'un graphe d'énergie potentielle (1)

- Les conditions initiales déterminent la valeur (constante) de E_m, que l'on trace sur le graphe de $E_p(x)$.
- Les mouvements possibles vérifient $E_p(x) \leq E_m$: ceci permet de savoir si le mouvement est périodique ou non, si la trajectoire est bornée ou non.
- Les points d'intersection de E_m et de $E_p(x)$ sont des points de vitesse nulle.

$\rightsquigarrow_2$ Compléter les schémas ci-dessous en indiquant le type de mouvement possible dans chaque zone, et les points de vitesse nulle.



2 – Expression de la force à partir de E_p

Il est possible de retrouver l'expression de la force $\vec{F}$ à partir de la connaissance de l'énergie potentielle E_p.
Nous montrons ceci dans le cas unidimensionnel : mouvement selon un axe x et force $\vec{F} = F\vec{e}_x$.

On comprend alors pourquoi on dit que "la force dérive de l'énergie potentielle".

Remarque : dans le cas général (pas forcément 1D), on a l'expression $\vec{F} = -\overrightarrow{\text{grad}}\, E_p$, avec $\overrightarrow{\text{grad}}$ l'opérateur gradient que vous verrez l'an prochain.

3 – Positions d'équilibre stables ou instables

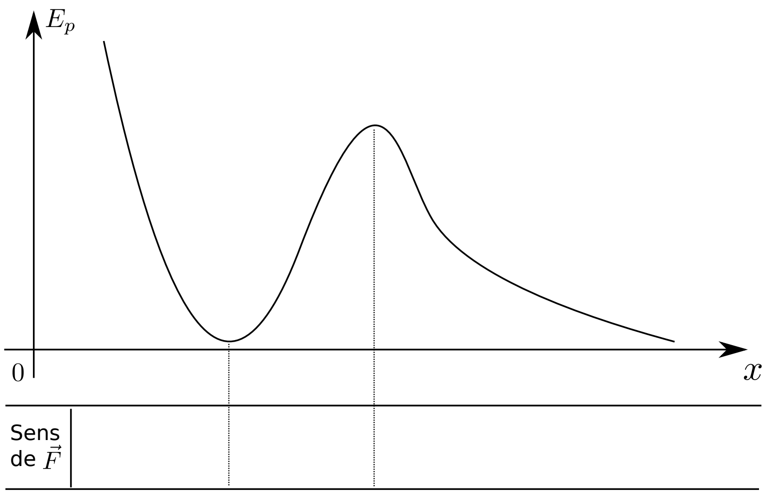
$\rightsquigarrow_3$ D'après ce qui précède, que vaut la force en un point où $\dfrac{\mathrm{d}E_p}{\mathrm{d}x} = 0$? Comment peut-on appeler un tel point x ?

Les positions d'équilibre peuvent être de deux types :

- Elle est stable lorsqu'un petit mouvement du point M entraîne un retour vers la position d'équilibre.
- Elle est instable lorsqu'un petit mouvement du point M entraîne un éloignement de la position d'équilibre.

Exemples : une bille au fond d'un bol (équilibre stable), un stylo posé sur sa pointe (équilibre instable).

$\rightsquigarrow_4$ Sur le graphe ci-contre, faire apparaître le sens de la force $\vec{F}$ (vers la gauche ou vers la droite ?) autour de chaque position d'équilibre, et en déduire la stabilité de ces positions. Conclure sur un critère de stabilité à partir du graphe de $E_p(x)$.



Méthode : analyse d'un graphe d'énergie potentielle (2)

- Les positions x où $\dfrac{\mathrm{d}E_p}{\mathrm{d}x}(x) = 0$ sont des positions d'équilibre.
- La stabilité de l'équilibre est donnée par le signe de $\dfrac{\mathrm{d}^2E_p}{\mathrm{d}x^2}(x)$:
  - stable si $\dfrac{\mathrm{d}^2E_p}{\mathrm{d}x^2} > 0$ (graphe du type $f(x) = x^2$ pour lequel $f'' = 2 > 0$) ;
  - instable si $\dfrac{\mathrm{d}^2E_p}{\mathrm{d}x^2} < 0$ (graphe du type $f(x) = -x^2$).

4 – Petits mouvements au voisinage d'une position d'équilibre stable

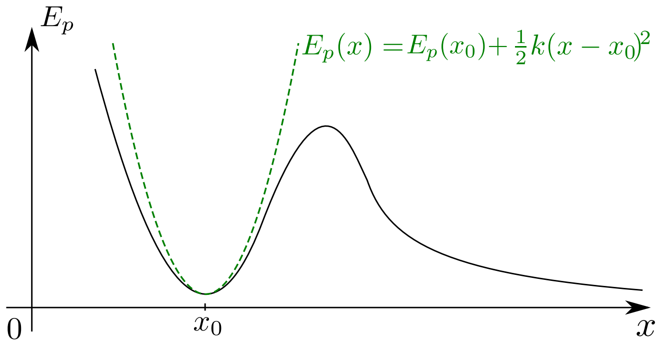
Notion mathématique : développement limité

Soit f une fonction (suffisamment dérivable) et x_0 un point.
On peut approcher les valeurs de f autour du point x_0 à l'aide d'un développement limité :

$$f(x) = f(x_0) + \underbrace{(x - x_0)f'(x_0)}_{\text{terme d'ordre 1}} + \underbrace{\frac{(x - x_0)^2}{2!} f''(x_0)}_{\text{terme d'ordre 2}} + \underbrace{\frac{(x - x_0)^3}{3!} f^{(3)}(x_0)}_{\text{terme d'ordre 3}} + \underbrace{\mathrm{o}\Big((x - x_0)^3\Big)}_{\text{termes négligeables devant les autres}}$$

Nous l'avons écrit à l'ordre 3 ci-dessus, mais il peut être mené à n'importe quel ordre.
L'écriture de chaque terme permet d'être de plus en plus précis dans la description de f autour de x_0.

a/ Mouvements de faible amplitude et approximation harmonique



Notons x_0 la position d'un équilibre stable. On s'intéresse ici au mouvement du point M lorsqu'il reste au voisinage de x_0.

On peut effectuer un développement limité à l'ordre 2 du potentiel autour de x_0 :

$$E_p(x) \underset{x\to x_0}{\simeq} E_p(x_0) + (x - x_0) \underbrace{E_p'(x_0)}_{=0 \text{ car équ.}} + \frac{(x - x_0)^2}{2} E_p''(x_0).$$

On a donc :

$$E_p(x) = E_p(x_0) + \frac{(x - x_0)^2}{2} E_p''(x_0),$$

$\rightsquigarrow_5$ Écrire alors l'expression de l'énergie mécanique (en fonction de $\dot{x}$ et x), et en déduire l'équation du mouvement. Quel type d'équation bien connue obtient-on ? Quelle est la forme générale des solutions ?

Attention, ceci est pour des mouvements de petites amplitudes autour du point d'équilibre x_0.

Bilan : approximation harmonique

Le potentiel autour d'un point d'équilibre stable x_0 peut être approché par un puits de potentiel harmonique, du type

$$E_p(x) = E_p(x_0) + E_p''(x_0)(x-x_0)^2/2.$$

Le mouvement au voisinage proche d'un point d'équilibre stable peut donc être approché par celui d'un oscillateur harmonique (dont la "raideur" serait $k = E_p''(x_0)$).

On dit qu'on a effectué une *approximation linéaire*, en négligeant les termes d'ordre supérieur dans l'expression approchée du potentiel.

En conclusion, l'équation de l'oscillateur harmonique est importante car elle permet de modéliser bien plus que le système masse-ressort : elle s'applique en première approximation pour les mouvements de faible amplitude de tout système autour d'une position d'équilibre.

b/ Mouvements d'amplitude plus importante : effets non linéaires

Les termes négligés dans le développement du potentiel ont pour conséquence des écarts par rapport à la solution de l'oscillateur harmonique : période qui dépend de l'amplitude du mouvement, position moyenne différente de x_0, etc.

Ceci sera exploré via une approche numérique.

Mécanique
Chapitre 3

TD

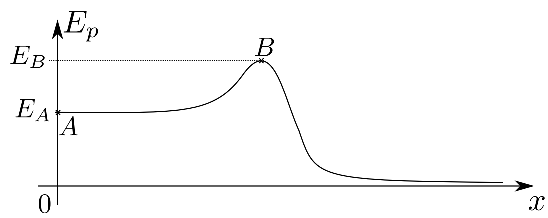
VI Franchissement d'une barrière de potentiel

On considère l'énergie potentielle ci-contre, qui peut correspondre à une bille glissant sans frottements sur un sol dont la topographie est celle du graphique : altitude h_A en $x = 0$, franchissement d'un col d'altitude h_B, puis altitude nulle lorsque $x \to +\infty$. La bille est lancée en $x = 0$ avec une vitesse v_0 en direction des x croissants.

1 - Justifier que l'énergie mécanique de la bille reste constante au cours du temps.

2 - Montrer que la bille atteint tout juste le haut du col pour une valeur particulière de sa vitesse initiale v_0, que l'on exprimera en fonction de m, h_A et h_B.

3 - Que se passe-t-il si v_0 est inférieure à cette valeur limite ? Et supérieure ? Faire les graphiques qui correspondent.



VII Piégeage d'un électron

Considérons le mouvement selon un axe (Oz) d'un électron de masse $m = 9{,}1 \times 10^{-31}$ kg et de charge $-e = -1{,}6 \times 10^{-19}$ C dans un dispositif de piégeage. Son énergie potentielle est donnée par :

$$E_p(z) = \frac{eV_0}{2d^2} z^2 + \alpha z^4,$$

où $V_0 = 5{,}0\,\mathrm{V}$, $d = 6{,}0\,\mathrm{mm}$ et $\alpha > 0$. On néglige tout phénomène dissipatif.

1 - Tracer l'allure de $E_p(z)$. Quel est le type de mouvement possible ? Identifier la position d'équilibre et donner sa stabilité.

2 - On se place dans l'approximation d'un mouvement de faible amplitude. Écrire l'énergie potentielle en négligeant les termes d'ordre supérieur à 2. En déduire la fréquence des oscillations de l'électron dans le piège.