

Mécanique analytique

A. RAOUF.

Exercice 1 : chute libre

1) L'énergie potentielle vaut $E_p = mgz$, et $L = T - V$:

$$L(t, z, \dot{z}) = \frac{1}{2} m \dot{z}^2 - mgz$$

Par définition,

$$p = \frac{\partial L}{\partial \dot{z}} = m \dot{z}$$

d'où

$$H = \sum_i \dot{q}_i p_i - L = \dot{z} p - L = \frac{1}{2} m \dot{z}^2 + mgz$$

Dans les variables nouvelles de H

$$H(z, p) = \frac{p^2}{2m} + mgz$$

2) On cherche une transformation $(z, p) \rightarrow (Z, P)$ canonique, c'est-à-dire telle que

$$\{Z, P\}_{z, p} = 1 = \frac{\partial Z}{\partial z} \frac{\partial P}{\partial p} - \frac{\partial Z}{\partial p} \frac{\partial P}{\partial z} = \frac{\partial Z}{\partial z} \frac{1}{m} - \frac{\partial Z}{\partial p} mg$$

On peut choisir $\frac{\partial Z}{\partial z} = 0$ par exemple, soit $Z(z, p) = Z(p)$, et alors

$$\frac{\partial Z}{\partial p} = -\frac{1}{mg} \quad \text{Ainsi}$$

$$Z(z, p) = -\frac{p}{mg}$$

3) Le nouveau hamiltonien s'écrit

$$H'(Z, P) = P$$

La transformation étant canonique, on peut écrire les équations de Hamilton dans les nouvelles variables :

$$\left. \begin{cases} \dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial z} = 0 \\ \dot{z} = \frac{\partial H}{\partial p} = 1 \end{cases} \right\} \Rightarrow \left. \begin{cases} p = \text{cte} \\ z = z_0 + t \quad (t_0 = 0) \end{cases} \right\} \quad 2$$

Sait en revenant dans les anciennes variables :

et $H = \frac{p^2}{2m} + mgz = \text{cte}$ (attendu puisque $L(\dot{z}, z)$)

$$p = p_0 - mgt$$

c'est à dire :

$$\begin{cases} \dot{z}(t) = \dot{z}_0 - gt \\ z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + \dot{z}_0 t + z_0 = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 t \end{cases}$$

Exercice 2 : Vibrations d'une lame mince.

4) $E_c = \sum_{i \in \mathbb{N}} \frac{1}{2} \mu \delta \dot{q}_i^2$

5) le cercle tangent a trois inconnues : les coordonnées du centre $O_i(x_0, z_0)$ et la valeur de R_i . On a trois équations (des points sur le cercle) :

$$\begin{cases} (-s, -x_0)^2 + (q_{i-1} - z_0)^2 = R_i^2 & (1) \\ (0 - x_0)^2 + (q_i - z_0)^2 = R_i^2 & (2) \\ (s - x_0)^2 + (q_{i+1} - z_0)^2 = R_i^2 & (3) \end{cases}$$

$$(1) + (3) - 2 \times (2) : s^2 + 2s \cancel{x_0} + \cancel{x_0^2} + s^2 - 2s \cancel{x_0} + \cancel{x_0^2} - 2 \cancel{x_0^2} + q_{i-1}^2 - 2z_0 q_{i-1} + \cancel{z_0^2} + q_{i+1}^2 - 2z_0 q_{i+1} + \cancel{z_0^2} - 2q_i^2 + 4q_i z_0 - 2z_0^2 = 0$$

D'où

$$q_{i-1}^2 + q_{i+1}^2 - 2q_i^2 - 2z_0(q_{i-1} + q_{i+1} - 2q_i) = -2s^2$$

négligés devant q_i

et petites déformations \Rightarrow grand R_i , en particulier $R_i \gg q_i$. Ainsi :

$$z_0 = R_i - q_i \simeq R_i$$

finalement

$$\frac{1}{R_i} = \frac{|2q_i - q_{i-1} - q_{i+1}|}{s^2}$$

(On prend la valeur absolue pour avoir $R_i > 0$)

6) On peut associer à chaque segment une énergie potentielle

$$E_{p_i} = \delta \times \frac{EI}{2R_i^2} = \delta \frac{EI}{2} \frac{(2q_i - q_{i-1} - q_{i+1})^2}{\delta^4}$$

Donc le potentiel total s'écrit $V = \sum_i E_{p_i}$

pour ne pas compter deux fois chaque énergie.

pas de facteur 1/2
puisque E_{p_i} est l'énergie
de chaque segment δ .

Ainsi

$$L(\{q_i, \dot{q}_i\}) = \sum_i \left[\frac{\mu \delta}{2} \dot{q}_i^2 - \frac{\delta EI}{2} \frac{(2q_i - q_{i-1} - q_{i+1})^2}{\delta^4} \right]$$

7) Pour déduire les équations de Lagrange par rapport à q_j , on fait attention que trois termes contribuent dans $\frac{\partial L}{\partial q_j}$: $i = j, j-1$ et $j+1$.

Ainsi :

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_j} = 0 = \mu \delta \ddot{q}_j + \frac{\delta EI}{\delta^4} \left(2(2q_j - \overset{j=i}{q_{j-1}} - \overset{j=i-1}{q_{j+1}}) - (2q_{j+1} - q_j - q_{j+2}) - (2q_{j-1} - q_{j-2} - q_j) \right)$$

$$\mu \delta \ddot{q}_j + \frac{EI}{\delta^3} (+q_{j+2} - 4q_{j+1} + 6q_j - 4q_{j-1} + q_{j-2}) = 0 \quad j=i+1$$

Modèle continu

8) On remarque que $\frac{q_{i+1} - 2q_i + q_{i-1}}{\delta^2}$ est une dérivée seconde discrète.

En effet :

$$\left. \begin{aligned} q(x+\delta, t) &= q(x, t) + \delta \frac{\partial q}{\partial x} + \frac{\delta^2}{2} \frac{\partial^2 q}{\partial x^2} \\ q(x-\delta, t) &= q(x, t) - \delta \frac{\partial q}{\partial x} + \frac{\delta^2}{2} \frac{\partial^2 q}{\partial x^2} \\ q(x, t) &= q(x, t) \end{aligned} \right\} \frac{q(x+\delta, t) + q(x-\delta, t) - 2q(x, t)}{\delta^2} = \frac{\partial^2 q}{\partial x^2}(x, t)$$

$$\text{D'au} \quad L(q, \partial_t q, \partial_x q, \partial_x^2 q) = \sum \delta \left(\frac{\mu}{2} (\partial_t q)^2 - \frac{EI}{2} (\partial_x^2 q)^2 \right)$$

On remplace $\sum \delta \times (\dots)$ par $\int dx (\dots)$.

Ainsi

$$L = \int \left[\frac{\mu}{2} (\partial_t q)^2 - \frac{EI}{2} (\partial_x^2 q)^2 \right] dx$$

$$\mathcal{L}(q, \partial_t q, \partial_x q, \partial_x^2 q)$$

9) De façon générale, on peut écrire l'action d'un problème continu (à une dimension) comme

$$S = \int \mathcal{L} dx dt$$

avec \mathcal{L} une densité de lagrangien. Supposons que $\mathcal{L}(\partial_t q, \partial_x q, \partial_x^2 q)$, et cherchons à extrémiser S :

$$\delta S = 0 = \int \delta \mathcal{L} dx dt = \int \left[\delta q \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q} + \delta \partial_t q \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_t q)} + \delta \partial_x q \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_x q)} + \delta \partial_x^2 q \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_x^2 q)} \right] dx dt$$

$$= \int \delta q \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q} - \partial_t \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_t q)} - \partial_x \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_x q)} + \partial_x^2 \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_x^2 q)} \right] dx dt$$

où on a utilisé des intégrations par parties pour retrouver δq . L'équation de Lagrange continue s'écrit donc :

$$\left\| \partial_t \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_t q)} + \partial_x \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_x q)} - \underbrace{\partial_x^2 \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_x^2 q)}}_{\text{terme nouveau}} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q} = 0 \right.$$

10) Dans le problème considéré, on a

$$\partial_t \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_t q)} \right) = \mu \partial_t^2 q \quad ; \quad \partial_x \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_x q)} \right) = 0 \quad ; \quad \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q} = 0 \quad ; \quad \partial_x^2 \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_x^2 q)} \right) = EI \partial_x^4 q$$

Ainsi

$$\left\| \partial_t^2 q + \frac{EI}{\mu} \partial_x^4 q = 0 \right.$$

11) L'équation donne la relation de dispersion suivante :

$$\omega^2 = \frac{EI}{\mu} k^4 \quad \Rightarrow \quad \omega = \sqrt{\frac{EI}{\mu}} k^2 \quad \text{relation dispersive.}$$

12) On veut $f = \frac{\omega}{2\pi}$ et $\omega^2 \approx \frac{\mu l^4}{EI} \approx 1 \quad \Rightarrow \quad \omega = \sqrt{\frac{EI}{\mu l^4}}$

On $\mu = \frac{M}{l} = \frac{\rho l b e}{l} = \rho b e$ où b est la largeur de la lame. De plus

$$I = \frac{\rho e^3}{12} = \frac{b e^3}{12}$$

Ainsi

$$f = \frac{\omega}{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{EI b e^4}{12 \rho b e l^4}} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{2 \cdot 10^{11} \cdot (10^{-3})^3}{12 \cdot 8 \cdot 10^3 \cdot (0,1)^4}} \approx \underline{\underline{Hz}}$$

13) L'étudiant écoute les modes propres de la règle, qui sont dans l'audible grave (pour 20 cm, $f > 20 Hz$). Puis il raccourcit la longueur de la règle pouvant résonner, d'où $l \downarrow$ et $f \uparrow$. On entend ainsi des fréquences naissantes..