

$$\vec{p} \equiv m\vec{v}$$

LE PENDULE SIMPLE: LES 3 APPROCHES

$$\vec{L}_O \equiv \vec{OM} \wedge m\vec{v}$$

(pas si simple...)

Théorème de la quantité de mouvement

(2^{ème} loi de Newton)

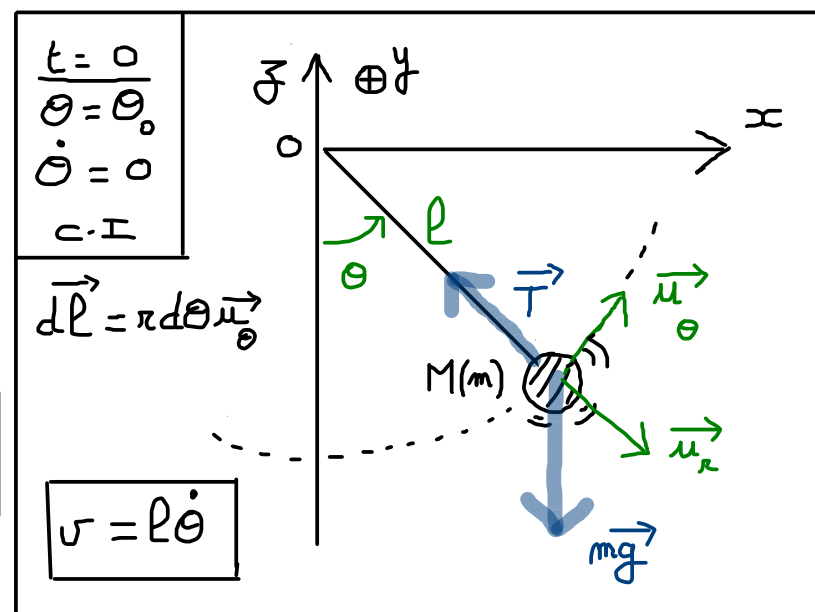
$$\frac{d\vec{p}}{dt} = m\vec{a} = \vec{T} + m\vec{g}$$

Sur $\vec{u}_r$: $\vec{T} = \dots$

$$\text{Sur } \vec{u}_\theta : \ddot{\theta} + \frac{g}{l} \sin \theta = 0$$

Eq. Diff. du mvt, ordre 2

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}}$$



Théorème du moment cinétique

$$\frac{d\vec{L}_O}{dt} = \vec{M}_O(\vec{T}) + \vec{M}_O(m\vec{g})$$

par rapport à l'axe Oy:

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{l} \sin \theta = 0$$

$$(\vec{M}_O(\vec{F})) \equiv \vec{OM} \wedge \vec{F}$$

- pas de solution analytique. résolution numérique, Euler (cf. cours info)
- Si $\theta \ll 1 \text{ rad}$ $\theta(t) = \theta_0 \cos(\omega_0 t)$ (cf. cours oscillateur harmonique)

$$E_c \equiv \frac{1}{2} m v^2$$

$$E_m \equiv E_c + E_p$$

Théorèmes énergétiques

$$\text{idem avec: } \begin{cases} \frac{dE_m}{dt} = 0 \\ \Delta E_m = 0 \end{cases} \quad \begin{pmatrix} W(m\vec{g}) \\ -\Delta E_p \end{pmatrix}$$

Théorème de la puissance cinétique

$$\frac{dE_c}{dt} = P(m\vec{g}) + P(\vec{T})$$

$$(P(\vec{F})) \equiv \vec{F} \cdot \vec{v}$$

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{l} \sin \theta = 0$$

intégration

séparation des variables

$$\ddot{\theta} = \frac{d\dot{\theta}}{dt} = \frac{d\dot{\theta}}{d\theta} \frac{d\theta}{dt} = \dot{\theta} \frac{d\dot{\theta}}{d\theta}$$

différentiation

Théorème de l'énergie cinétique

$$\Delta E_c = W(m\vec{g}) + W(\vec{T})$$

$$(\vec{T} \perp d\vec{l}) \Rightarrow 0$$

$$v(\theta) = \sqrt{2gl(\cos \theta - \cos \theta_0)}$$

(sans connaître $\theta(t)$! valable $\forall \theta$)