

oscillations sinusoïdales

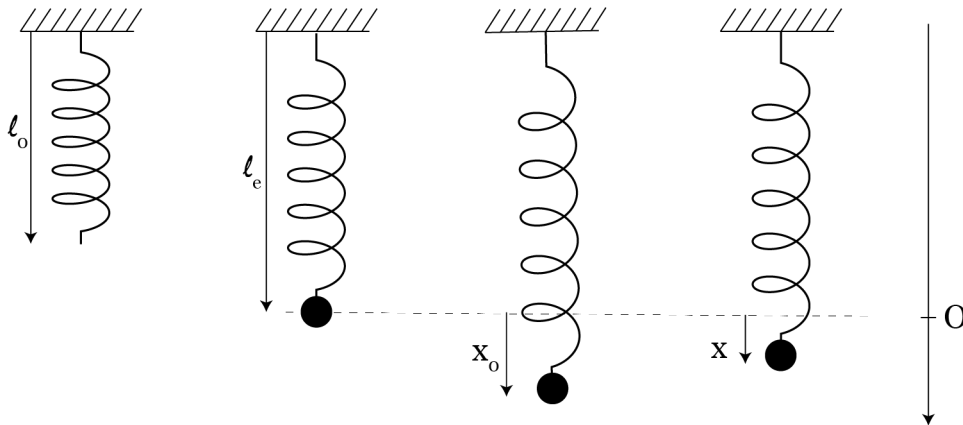
On considère un ressort élastique dont le coefficient de raideur ou d'élasticité est k (en N/m), ce qui signifie que la tension qui s'exerce sur le ressort lorsqu'on l'allonge de $\Delta\ell$ est égale à $k\Delta\ell$ (la tension d'un ressort est en effet proportionnelle à l'allongement du ressort si l'on n'excède pas une certaine limite).

Autrement dit : $T = k\Delta\ell$.

Au repos, on suppose que le ressort possède une longueur ℓ_0 . Dans tout le problème, on néglige la masse du ressort

On attache à l'extrémité inférieure du ressort un objet de masse m , d'où un allongement du ressort. A l'équilibre, la nouvelle longueur du ressort est notée ℓ_e .

1. A l'aide des données ci-dessous, déterminer l'allongement du ressort $\Delta\ell$ à l'équilibre.



2. L'objet étant à l'équilibre, en déduire une relation entre m , g , k , ℓ_0 et ℓ_e .

On exerce maintenant une traction sur l'objet de masse m , allongeant ainsi le ressort de x_0 par rapport à la position d'équilibre. Puis, on relâche l'objet, observant une oscillation de l'objet autour de la position d'équilibre repérée par le point O . on note x la position de l'objet par rapport à l'origine O .

3. Traduire la relation fondamentale de la dynamique avec les données du problème.
4. Montrer que la position de l'objet est solution de l'équation différentielle : $x'' + \frac{k}{m}x = 0$ où x'' est la dérivée seconde de la variable x par rapport au temps.
5. On pose $\omega^2 = \frac{k}{m}$. Montrer que $x = A \times \cos(\omega t + \varphi)$ est solution de l'équation différentielle.
En traduisant les conditions initiales du problème, déterminer la valeur des paramètres A et φ .
6. Exprimer la position x de l'objet en fonction du temps après avoir étiré le ressort d'une longueur x_0 .
7. Modéliser à l'aide de GeoGebra les oscillations du ressort dans le cas où $m = 100\text{g}$, $k = 20\text{ N/m}$, $g = 10\text{ N/m.s}^2$ et $x_0 = 3\text{ cm}$.