

## MECANIQUE - PARTIE II

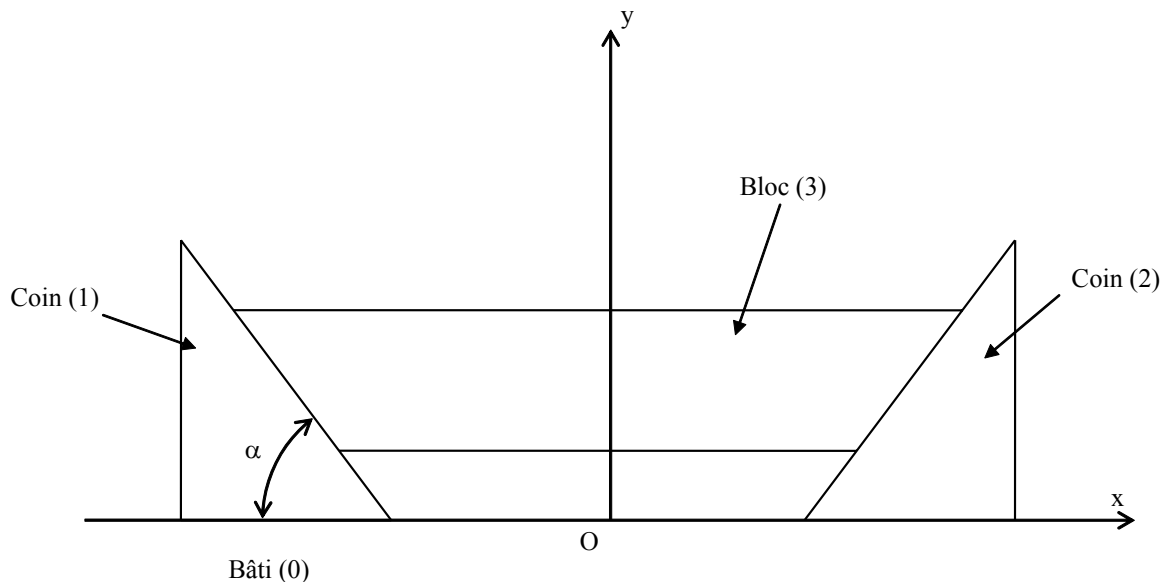
Durée : 2 heures

Les calculatrices sont **autorisées**.

NB : Le candidat attachera la plus grande importance à la clarté, à la précision et à la concision de la rédaction.

Si un candidat est amené à repérer ce qui peut lui sembler être une erreur d'énoncé, il le signalera sur sa copie et devra poursuivre sa composition en expliquant les raisons des initiatives qu'il a été amené à prendre.

**Avertissement** : Tous les résultats numériques sont demandés dans un format scientifique avec une précision au millième (exemple :  $1,623 \cdot 10^{-3}$ ) et en unité S.I., unité qui est à préciser.

**Exercice 1 :**

Soient 2 coins prismatiques (1) et (2) identiques de section triangulaire et de masse  $m$ , qui reposent sur un bâti (0) horizontal. On place sur les 2 coins, un bloc prismatique (3) de masse  $M$ .

Le référentiel terrestre  $\mathcal{R}$  est considéré comme galiléen ; il est rapporté au repère  $(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$ . Le référentiel  $\mathcal{R}$  est associé au bâti (0).

On note  $f$  le coefficient de frottement aux contacts :

- entre les coins (1) et (2) et le sol (0).
- entre les coins (1) et (2) et le bloc prismatique (3).

On note  $\vec{g} = -g \vec{y}$  l'accélération de la pesanteur.

On note  $\vec{R}_{0/1}$  l'action du sol (0) sur le coin (1) :  $\vec{R}_{0/1} = \vec{N}_{0/1} + \vec{T}_{0/1}$  avec  $\vec{N}_{0/1}$  la composante de  $\vec{R}_{0/1}$  normale au contact entre (0) et (1) et  $\vec{T}_{0/1}$  la composante de  $\vec{R}_{0/1}$  tangentielle au contact entre (0) et (1).

On note  $\vec{R}_{0/2}$  l'action du sol (0) sur le coin (2) :  $\vec{R}_{0/2} = \vec{N}_{0/2} + \vec{T}_{0/2}$  avec  $\vec{N}_{0/2}$  la composante de  $\vec{R}_{0/2}$  normale au contact entre (0) et (2) et  $\vec{T}_{0/2}$  la composante de  $\vec{R}_{0/2}$  tangentielle au contact entre (0) et (2).

On note  $\vec{R}_{1/3}$  l'action du coin (1) sur le bloc (3) :  $\vec{R}_{1/3} = \vec{N}_{1/3} + \vec{T}_{1/3}$  avec  $\vec{N}_{1/3}$  la composante de  $\vec{R}_{1/3}$  normale au contact entre (3) et (1) et  $\vec{T}_{1/3}$  la composante de  $\vec{R}_{1/3}$  tangentielle au contact entre (3) et (1).

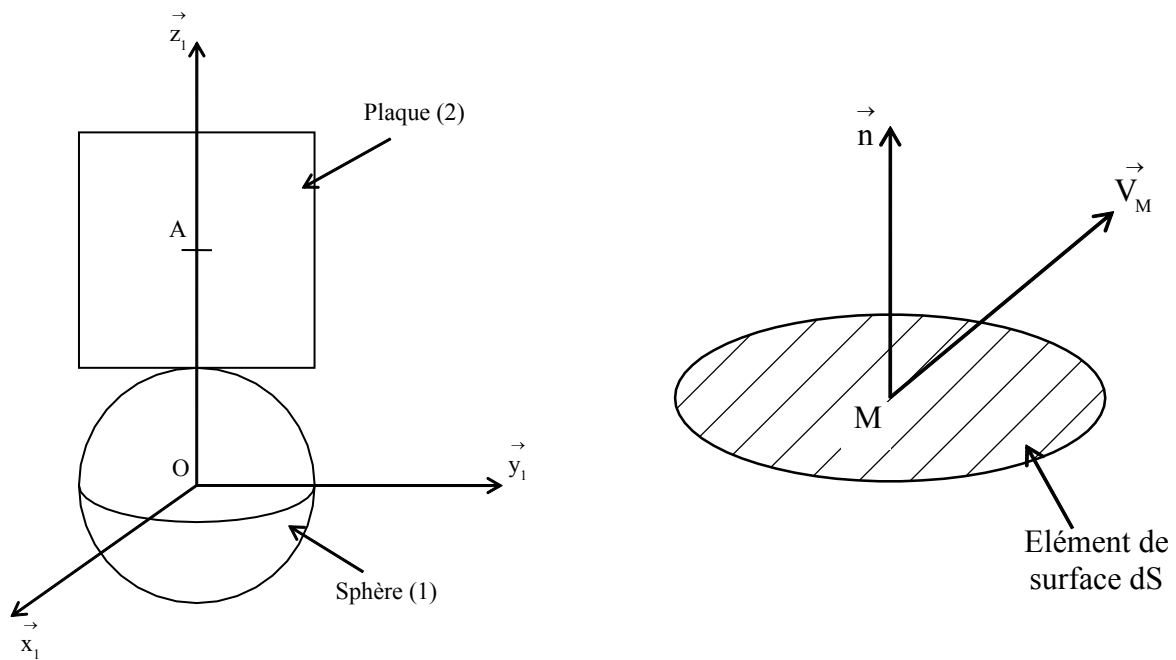
On suppose que tous les contacts sont à la limite du glissement et qu'il n'y a aucun risque de basculement.

- 1.1 Etudier l'équilibre du système  $S = \{1+2+3\}$ . En appliquant le principe fondamental de la statique, déterminer une relation entre  $N_{0/1}$ ,  $m$  et  $M$ .
- 1.2 Etudier l'équilibre du bloc (3) seul. En appliquant le principe fondamental de la statique, déterminer une relation entre  $N_{1/3}$ ,  $m$ ,  $M$ ,  $f$  et  $\alpha$ .
- 1.3 Etudier l'équilibre du coin (1) seul. En appliquant le principe fondamental de la statique, déterminer une relation entre  $N_{0/1}$ ,  $N_{1/3}$ ,  $f$  et  $\alpha$ .
- 1.4 En vous servant des 3 relations trouvées précédemment, déterminer une équation du second degré liant  $f$ ,  $M$ ,  $m$  et  $\alpha$  de la forme  $f^2 + af + b = 0$ . Expliciter les coefficients  $a$  et  $b$ .

On s'intéresse maintenant au cas où  $M = 4m$  et  $\alpha = \frac{\pi}{4}$ .

- 1.5 Déterminer la valeur limite de  $f$  pour que le système reste en équilibre.

## Exercice 2 :



Une sphère (1) homogène de masse  $m$  et de rayon  $R$  est mobile sans frottement autour de son centre  $O$  fixe.

Le référentiel terrestre  $\mathcal{R}_0$  est considéré comme galiléen ; il est rapporté au repère  $(O, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$ .

Le référentiel  $\mathcal{R}_1$  est rapporté au repère  $(O, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1)$ . Le référentiel  $\mathcal{R}_1$  est lié à la sphère (1).

Une plaque (2) de masse négligeable ayant la forme d'un carré de côté  $2R$  est soudée à la sphère (1) de manière à rester dans le plan  $O\vec{y}_1\vec{z}_1$ , l'axe  $O\vec{z}_1$  étant l'axe de symétrie du carré et le centre  $A$  du carré étant situé à une distance  $2R$  du point  $O$ .

On note  $\vec{\Omega}(S/\mathcal{R}_0)$  le vecteur rotation du solide (S) ainsi constitué. On pose  $\vec{\Omega}(S/\mathcal{R}_0) = \dot{\alpha}\vec{x}_1 + \dot{\beta}\vec{y}_1 + \dot{\varphi}\vec{z}_1$ . Les conditions initiales du mouvement sont définies par la donnée de  $\dot{\alpha}_0, \dot{\beta}_0, \dot{\varphi}_0$  valeurs initiales de  $\dot{\alpha}, \dot{\beta}$  et  $\dot{\varphi}$ .

On considère un point  $M$  de la plaque (2) tel que  $\vec{OM} = y\vec{y}_1 + z\vec{z}_1$ .

La loi de résistance de l'air est la suivante : un élément de surface  $dS$  centré sur le point  $M$  et de normale  $\vec{n}$  subit de la part de l'air une force  $d\vec{F} = -k(\vec{V}_M \cdot \vec{n})dS \cdot \vec{n}$  avec  $\vec{V}_M$  vitesse du point  $M$  appartenant à (S) par rapport à  $\mathcal{R}_0$ .

2.1 Déterminer  $\vec{V}_M$  la vitesse du point  $M$ .

2.2 Déterminer la force  $d\vec{F}$  exercée par l'air sur l'élément de surface  $dS$  au point  $M$ .

2.3 En déduire le moment  $d\vec{M}_O$  de la force  $d\vec{F}$  au point  $O$ .

- 2.4 Déterminer  $\vec{M}_O$  le moment au point O de l'ensemble des forces exercées par l'air sur la plaque (2) en fonction de  $k, R, \dot{\alpha}, \dot{\beta}$  et  $\dot{\varphi}$ .
- 2.5 Déterminer le moment cinétique  $\vec{L}_O(S/\mathcal{R}_0)$  du solide (S) par rapport à  $\mathcal{R}$  au point O en fonction de  $m, R, \dot{\alpha}, \dot{\beta}$  et  $\dot{\varphi}$ .
- 2.6 En appliquant le théorème du moment dynamique au solide (S) au point O, déterminer les lois d'évolution temporelle de  $\dot{\alpha}, \dot{\beta}$  et  $\dot{\varphi}$ .
- 2.7 Quelle est la rotation qui disparaît en premier ? Quelle est celle qui persiste le plus longtemps ?

**Fin de l'énoncé**