



MECANIQUE DU POINT MATERIEL

COURS

CH 14 : SYSTEMES DE POINTS MATERIELS

Plan (Cliquez sur le titre pour accéder au paragraphe)

- I. QUANTITE DE MOUVEMENT TOTALE 1
- II. CENTRE D'INERTIE 1
- III. REFERENTIEL BARYCENTRIQUE OU DU CENTRE DE MASSE 2
 - III.1. DEFINITION 2
 - III.2. PROPRIETE 2
- IV. MOMENT CINETIQUE TOTAL 2
 - IV.1. DEFINITION 2
 - IV.2. MOMENT CINETIQUE BARYCENTRIQUE 2
 - IV.3. PREMIER THEOREME DE KÖNIG 2
- V. THEOREME DE LA RESULTANTE CINETIQUE 3
 - V.1. ENONCE DU THEOREME 3
 - V.2. CAS D'UN SYSTEME ISOLE 3
- VI. THEOREMES DU MOMENT CINETIQUE 3
 - VI.1. EXPRESSION DANS UN REFERENTIEL QUELCONQUE 3
 - VI.2. EXPRESSION DANS LE REFERENTIEL BARYCENTRIQUE 4
 - VI.3. CAS D'UN SYSTEME ISOLE 4
- VII. ENERGIE CINETIQUE D'UN SYSTEME DE PARTICULES 4
 - VII.1. EXPRESSION DE L'ENERGIE 4
 - VII.2. DEUXIEME THEOREME DE KÖNIG 4
 - VII.3. THEOREME DE L'ENERGIE CINETIQUE 5
- VIII. ENERGIE MECANIQUE 5
 - VIII.1. ENERGIE POTENTIELLE 5
 - VIII.2. CAS OU TOUTES LES FORCES SONT CONSERVATIVES 5

I. QUANTITE DE MOUVEMENT TOTALE

Soit (S) un système de n particules de masse m_i , de quantité de mouvement \vec{p}_i , dans un référentiel (R) ; la quantité de mouvement totale s'écrit :

$$\vec{p} = \sum_{i=1}^n \vec{p}_i$$

Rq : \vec{p} est aussi appelée « **résultante cinétique** » du système (S).

II. CENTRE D'INERTIE

• Le centre d'inertie du système (S) est un point G tel que :

$$\vec{OG} = \frac{\sum_{i=1}^n m_i \vec{OM}_i}{\sum_{i=1}^n m_i}$$

Rq : en prenant pour origine le point G, il vient :

$$\sum_{i=1}^n m_i \vec{GM}_i = \vec{0}$$

- Posons $m = \sum_{i=1}^n m_i$, et dérivons la relation précédente par rapport au temps :

$$m \frac{d\overline{OG}}{dt} = \sum_{i=1}^n m_i \frac{d\overline{OM}_i}{dt} \Rightarrow m\vec{v}_G = \sum_{i=1}^n m_i \vec{v}_i \quad \text{ou : } \boxed{\vec{p} = m\vec{v}_G} \quad (1)$$

Rq : la résultante cinétique est égale à la quantité de mouvement d'un point matériel fictif, confondu avec G et affecté de toute la masse du système.

III. REFERENTIEL BARYCENTRIQUE OU DU CENTRE DE MASSE

III.1. DEFINITION

Le référentiel barycentrique (R^*) du système (S), relativement au référentiel (R), est animé par rapport à (R) d'un mouvement de **translation** de vitesse $\vec{v}_G(t)$ et a pour origine G.

III.2. PROPRIETE

D'après la relation (1), on a dans (R^*) : $\vec{v}_G^* = \vec{0} \Rightarrow \boxed{\vec{p}^* = \vec{0}}$

Rq : cette propriété ne suffit pas à définir (R^*), car pour un référentiel (où G serait fixe) en rotation par rapport à (R), on aurait également $\vec{p}^* = \vec{0}$.

IV. MOMENT CINETIQUE TOTAL

IV.1. DEFINITION

Pour le système (S), dans le référentiel (R), par rapport à un point O quelconque, on définit le moment cinétique total par :

$$\boxed{\vec{\sigma}_{o/R} = \sum_{i=1}^n \overline{OM}_i \wedge \vec{p}_i}$$

IV.2. MOMENT CINETIQUE BARYCENTRIQUE

- Le moment cinétique barycentrique s'écrit : $\vec{\sigma}_o^* = \sum_{i=1}^n \overline{OM}_i \wedge \vec{p}_i^*$
- Montrons que ce moment cinétique est **indépendant du point O** choisi ; on a :

$$\vec{\sigma}_o^* = \sum_{i=1}^n \overline{O'M}_i \wedge \vec{p}_i^* = \vec{\sigma}_o^* + \overline{O'O} \wedge \left(\sum_{i=1}^n \vec{p}_i^* \right) ; \quad \text{or : } \sum_{i=1}^n \vec{p}_i^* = \vec{0} \Rightarrow \boxed{\vec{\sigma}_o^* = \vec{\sigma}_o^* = \vec{\sigma}^*}$$

Rq : il est souvent commode de prendre le G comme origine \Rightarrow dans ce cas : $\boxed{\vec{\sigma}^* = \sum_{i=1}^n \overline{GM}_i \wedge \vec{p}_i^*}$

IV.3. PREMIER THEOREME DE KÖNIG

Nous allons relier le moment cinétique dans le référentiel (R) au moment cinétique barycentrique, soit :

$$\vec{\sigma}_{o/R} = \sum_{i=1}^n \overline{OM}_i \wedge \vec{p}_i = \sum_{i=1}^n \overline{OM}_i \wedge m_i \vec{v}_i = \sum_{i=1}^n \overline{OM}_i \wedge m_i (\vec{v}_G + \vec{v}_i^*) = \sum_{i=1}^n \overline{OM}_i \wedge m_i \vec{v}_i^* + \sum_{i=1}^n m_i \overline{OM}_i \wedge \vec{v}_G \Rightarrow$$

puisque $m\overline{OG} = \sum_{i=1}^n m_i \overline{OM}_i$: $\boxed{\vec{\sigma}_{o/R} = \vec{\sigma}^* + m\overline{OG} \wedge \vec{v}_G = \vec{\sigma}^* + \overline{OG} \wedge \vec{p}}$