SECTION TRON COMMUN LMD 1<sup>ière</sup> Année

Physique 1 : Mécanique

# TD 3: Mouvement relatif

#### Exercice 01:

Soit un point matériel M en mouvement par rapport à un repère  $O_1x_1y_1z_1$  qui est lui-même en mouvement de rotation par rapport à un autre repère fixe Oxyz avec  $\omega$  comme vitesse angulaire.

Démonter que la vitesse et l'accélération absolues du point M ont comme expressions :

$$\begin{split} \overrightarrow{v_{a}} &= \frac{d\overrightarrow{OO_{1}}}{dt} + \overrightarrow{\omega} \wedge \overrightarrow{O_{1}M} + \frac{dx_{1}}{dt}\overrightarrow{i_{1}} + \frac{dy_{1}}{dt}\overrightarrow{j_{1}} + \frac{dz_{1}}{dt}\overrightarrow{k_{1}} \\ \overrightarrow{\gamma_{a}} &= \frac{d^{2}x_{1}}{dt^{2}}\overrightarrow{i_{1}} + \frac{d^{2}y_{1}}{dt^{2}}\overrightarrow{j_{1}} + \frac{d^{2}z_{1}}{dt^{2}}\overrightarrow{k_{1}} \\ &+ \frac{d^{2}\overrightarrow{OO_{1}}}{dt^{2}} + \frac{d\overrightarrow{\omega}}{dt} \wedge \overrightarrow{O_{1}M} + \overrightarrow{\omega} \wedge \left(\overrightarrow{\omega} \wedge \overrightarrow{O_{1}M}\right) + 2\overrightarrow{\omega} \wedge \overrightarrow{v_{r}} \end{split}$$

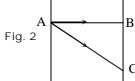
#### Exercice 02

Un nageur se propose de traverser une rivière de 200m de large. Sa vitesse par rapport à l'eau est de 1,2m/s. L'eau s'écoule à une vitesse de 1m/s (Fig. 2).

Le nageur a le choix entre:

- 1. Nager contre le courant de manière que sa vitesse absolue soit parallèle à AB.
- 2. Nager perpendiculairement au courant, arriver en C et remonter la berge à pied de C à B.

Sachant que sa vitesse à pied est de 2m/s, Quel est le chemin le plus rapide?

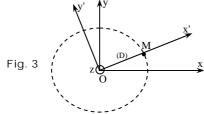


### Exercice 03

Soit un axe fixe Ox appartenant à un plan fixe et soit une droite (D) tournant autour du point O en restant constamment dans le plan ( $\Pi$ ). Un point M se déplace sur la droite (D). la position de point M est repérée par la distance OM comptée sur (D) par

l'angle  $\theta$  que fait OM avec l'axe Ox. Par application des théorèmes de composition des vitesses et des accélérations, trouver les composantes radiales (suivant  $\overrightarrow{OM}$ ) et orthogonales

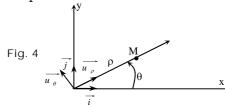
(suivant l'axe directement perpendiculaire à  $\overrightarrow{OM}$ ) de la vitesse et de l'accélération absolues de M.



#### **Exercice 04**

Une mouche M parcourt, avec un mouvement rectiligne uniforme de vitesse  $v_0$ , l'aiguille des secondes d'une horloge située sur un mur vertical. A l'instant t=0, la mouche est au centre de l'horloge qui indique "0 secondes". Au bout d'une minute, elle atteint l'extrémité de l'aiguille qui mesure 20 cm.

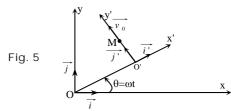
- 1. Par rapport au mur, exprimer le vecteur vitesse  $\overrightarrow{v_M}$  de la mouche sur la base mobile  $(\overrightarrow{u_\rho}, \overrightarrow{u_\theta})$  liée à M. Calculer les composantes de  $\overrightarrow{v_M}$  pour t=0s, 15s, 30s, 45s et 60s.
- 2. Représenter  $v_M$  aux points M correspondants aux instants ci-dessus. Donner l'allure de la trajectoire sur le mur.
- 3. Calculer les composantes de l'accélération de M,  $\overrightarrow{\gamma_{\scriptscriptstyle M}}$  sur la base mobile. Représenter  $\overrightarrow{\gamma_{\scriptscriptstyle M}}$  aux cinq positions précédentes.



## Exercice 05

Le point M est animé, dans le référentiel lié au repère (O'x'y') d'un mouvement uniforme de vitesse  $\overrightarrow{v_0}$  et de direction O'y'; la distance OO' étant constante. L'axe (O'x') tourne à la vitesse angulaire  $\omega$  autour du référentiel  $(O, \overrightarrow{i}, \overrightarrow{j}, \overrightarrow{k})$  supposé fixe.

- 1. Déterminer la position de M dans  $(O, \overrightarrow{i}, \overrightarrow{j})$ . Exprimer alors la vitesse puis l'accélération de M dans ce même repère.
- 2. Vérifier les formules de composition des vitesses et des accélérations.



### Exercice 06

On considère un cercle de centre O placé dans un plan vertical. Ce cercle est animé d'un mouvement de rotation uniforme autour d'un axe vertical Oz à la vitesse angulaire  $\omega$ . Un point M du cercle est animé d'un mouvement circulaire uniforme de vitesse angulaire  $\omega$ '.

Déterminer les modules

- 1. de la vitesse absolue,
- 2. l'accélération absolue de M par rapport à un repère fixe.

