

VI. Travail, énergie, principes de conservation

Prof. Cécile Hébert

24 juin 2021

Plan du cours

- I - Cinématique
- II - Référentiel accélérés
- III - Lois de Newton
- IV - Balistique – effet d'une force constante et uniforme
- V - Forces ; application des lois de Newton
- VI - Travail, Energie, principes de conservation
- VII - Chocs, systèmes de masse variable
- VIII - Oscillateur harmonique
- IX - Moment cinétique ; Gravitation
- X - Solide indéformable
- XI - Application du solide indéformable

Table des matières

VI - 1 Travail d'une force, puissance

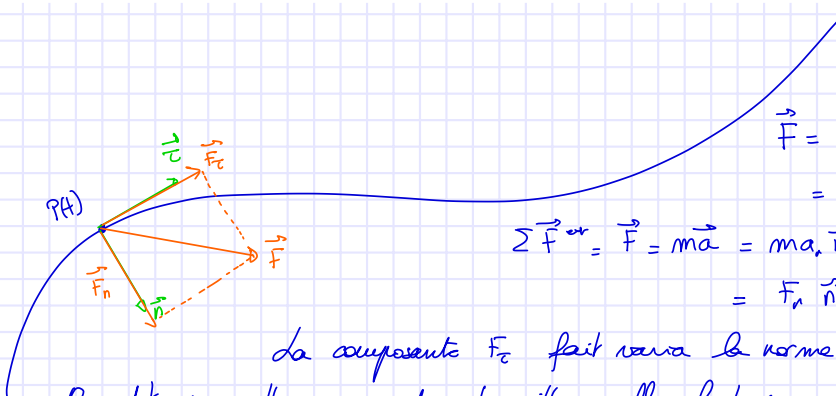
VI - 2 Énergie cinétique

VI - 3 Énergie potentielle et énergie mécanique

VI - 4 Lien entre force et énergie potentielle

VI - 5 Énergie potentielle et équilibre

VI - 1 Travail d'une force, puissance



The diagram shows a blue curved path representing the trajectory of a particle. At a point labeled $P(A)$ on the path, several vectors are drawn. A green vector $\vec{v}$ is tangent to the path, representing the velocity. Two orange vectors, $\vec{F}_c$ (centrifugal force) and $\vec{F}_n$ (normal force), originate from the same point. $\vec{F}_c$ points towards the center of curvature, and $\vec{F}_n$ points perpendicular to the path. Dashed lines indicate the decomposition of the total force $\vec{F}$ into these two components. The total force $\vec{F}$ is shown as a solid orange vector pointing away from the path.

$\vec{F} = \sum \vec{F}_{\text{ext}}$
résultante

$\vec{F} = \vec{F}_c + \vec{F}_n$
 $= F_c \vec{c} + F_n \vec{n}$

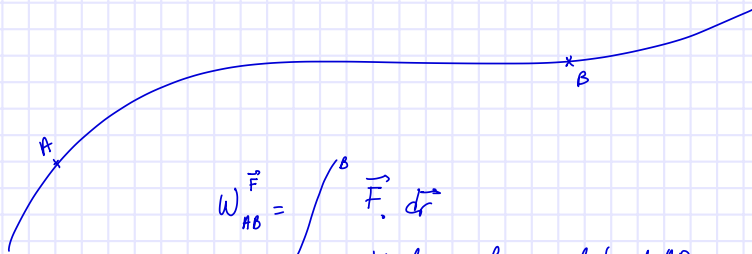
$\sum \vec{F}_{\text{ext}} = \vec{F} = m\vec{a} = m a_n \vec{n} + m a_c \vec{c}$
 $= F_n \vec{n} + F_c \vec{c}$

la composante F_c fait varier la norme de $\vec{v}$
On dit que cette composante travaille elle fait varier $|\vec{v}|$

Définitions

Définissons le travail de $\vec{F}$ pour un déplacement infinitésimal $d\vec{r}$

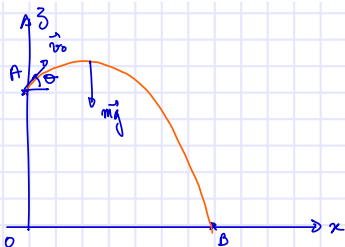
$$\delta W^{\vec{F}} = \vec{F} \cdot d\vec{r} = \vec{F} \cdot d\vec{r} \vec{e} = F_{\tau} dr$$



$$W_{AB}^{\vec{F}} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

= intégrale curviligne sur le trajet AB

Exemple 1 : travail du poids dans un tir balistique



$$\begin{aligned} W_{AB}^{m\vec{g}} &= \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_A^B m\vec{g} \cdot d\vec{r} = m\vec{g} \cdot \int_A^B d\vec{r} \\ &= m\vec{g} \cdot \vec{AB} \end{aligned}$$

$$W_{AB}^{m\vec{g}} = m\vec{g} \cdot \vec{AB}$$

$$m\vec{g} \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ -mg \end{vmatrix}$$

$$\vec{AB} \begin{vmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \\ z_B - z_A \end{vmatrix}$$

$$\Rightarrow m\vec{g} \cdot \vec{AB} = -mg(z_B - z_A)$$

$$W_{AB}^{m\vec{g}} = mgy_A - mgy_B$$

Exemple 2 : travail de la force de frottements

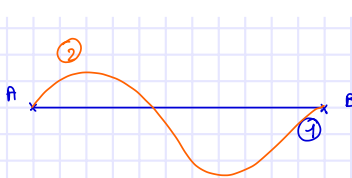


Diagram illustrating the work done by a friction force $\vec{F}_f$ along two different paths from point A to point B. The direct path (1) is a straight line, and the curved path (2) is longer.

Handwritten equations and notes:

$$W_{AB(2)}^{\vec{F}_f} \quad W_{AB(1)}^{\vec{F}_f}$$

$$W_{AB(1)}^{\vec{F}_f} = \int_A^B \vec{F}_f \cdot d\vec{r}$$

$\vec{F}_f$ colinéaire à $d\vec{r}$

sens opposé

$$W_{AB(1)}^{\vec{F}_f} = \int_A^B -F_f \cdot dr = -F_f \underbrace{\int_A^B dr}_{l_1} = -F_f l_1$$

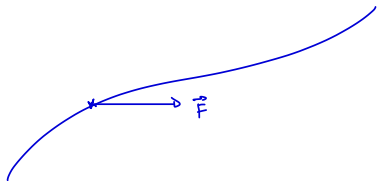
$$W_{AB(2)}^{\vec{F}_f} = -F_f l_2 \neq -F_f l_1 \neq W_{AB(1)}^{\vec{F}_f}$$

Le travail de la force de frottements dépend du parcours choisi !

Par définition, la puissance est la variation du travail W par unité de temps.

La puissance P est $P = \frac{\delta W}{dt}$.

$\delta W =$ travail effectué devant dt



$$P = \frac{\delta W}{dt} = \frac{\vec{F} \cdot d\vec{r}}{dt} = \vec{F} \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

Résumé

Le travail d'une force pour un déplacement infinitésimal $d\vec{r}$ est

$$\delta W^{\vec{F}} = \vec{F}(\vec{r}) \cdot d\vec{r}$$

Donc pour un déplacement de A à B , le travail est

$$W_{AB}^{\vec{F}} = \int_A^B \delta W^{\vec{F}} = \int_A^B \vec{F}(\vec{r}) \cdot d\vec{r}$$

Travail en Joules [J] ; $1 \text{ J} = 1 \text{ N} \cdot \text{m} = 1 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 \cdot \text{s}^{-2}$

La puissance P est $P = \frac{\delta W}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}$.

La puissance est en Watt [W] ; $1 \text{ W} = 1 \text{ J} \cdot \text{s}^{-1}$

Puissance : ordre de grandeurs.

5-10 W : Ampoule basse consommation

20-40 W : Puissance consommée par le cerveau humain

100 W : Puissance consommée par le corps humain au repos

300-400W : Un PC

736W : Un cheval-vapeur

900 W : la puissance de sortie d'un humain en bonne santé (non-athlétique) sur les 6 premières secondes d'un sprint de 30 secondes

1 kW à 2 kW : puissance d'une bouilloire électrique domestique

12 kW : La puissance du flash d'un appareil photo amateur (12 joules délivrés en 1 milliseconde)

40 kW à 200 kW : intervalle de puissance de sortie approximative des automobiles

3 MW : puissance de sortie mécanique d'une locomotive diesel

290 MW : Puissance de l'usine de Fionnay (Gde Dixence)

2 GW : puissance du complexe hydro-electrique Cleuson-Dixence

18,2 GW : la puissance électrique générée du barrage des Trois Gorges en Chine

12 TW : la puissance moyenne de la consommation énergétique mondiale

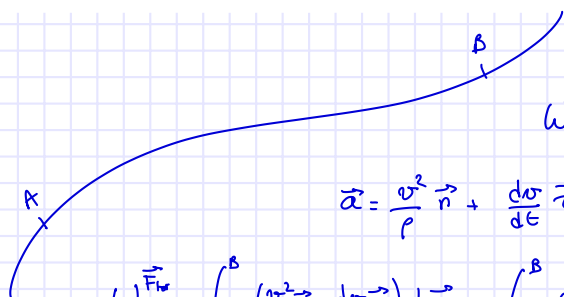
50 à 200 TW : dégagement d'énergie d'un cyclone tropical

174 PW : Puissance du soleil reçue par la Terre

VI - 2 Energie cinétique

D'où sort la notion d'énergie cinétique ?

Mouvement curviligne sous l'action d'une force totale $\vec{F}_{\text{tot}}$:



A diagram showing a curved path from point A to point B. The path is a smooth curve starting at point A and ending at point B. The path is drawn on a grid background.

$$\vec{F}_{\text{tot}} = \sum_i \vec{F}_i = m \vec{a}$$

$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{tot}}} = \int_A^B \vec{F}_{\text{tot}} \cdot d\vec{r} = \int_A^B (m \vec{a}) \cdot d\vec{r}$$

$$\vec{a} = \frac{v^2}{\rho} \vec{n} + \frac{dv}{dt} \vec{t}$$

$$d\vec{r} = dr \vec{t}$$

$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{tot}}} = \int_A^B m \left(\frac{v^2}{\rho} \vec{n} + \frac{dv}{dt} \vec{t} \right) \cdot dr \vec{t} = \int_A^B m \frac{dv}{dt} dr = m \int_A^B dv \frac{dr}{dt} = m \int_A^B dv v$$

VI. Travail, énergie VI - 2 Energie cinétique

$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{ext}}} = m \int_A^B v \, dv \quad \int x \, dx \rightarrow \frac{1}{2} x^2 \quad W_{AB}^{\vec{F}_{\text{ext}}} = m \left[\frac{1}{2} v^2 \right]_A^B$$

$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{ext}}} = \underbrace{\frac{1}{2} m v_B^2}_{E_{c,B}} - \underbrace{\frac{1}{2} m v_A^2}_{E_{c,A}}$$

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

$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{ext}}} = E_{c,B} - E_{c,A}$$

$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{ext}}} = \int_A^B \sum_i \vec{F}^i \cdot d\vec{r} = \sum_i \int_A^B \vec{F}^i \cdot d\vec{r} = \sum_i W_{AB}^{\vec{F}^i}$$

Résumé

Par définition, l'énergie cinétique est :

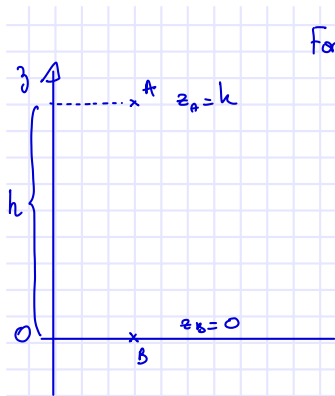
$$E_c = \frac{1}{2}mv^2$$

Si l'objet est soumis à plusieurs forces $\vec{F}_i$ entre A et B, $\vec{F}^{\text{tot}} = \sum \vec{F}_i$

$$W_{AB}^{\text{tot}} = \sum W^{\vec{F}_i} = E_{c,B} - E_{c,A}$$

Exemple

Vitesse au sol acquise par un objet lâché d'une hauteur h avec une vitesse nulle



$$\text{Forces} = \text{poids} = m\vec{g}$$

$$W_{AB}^{m\vec{g}} = mg \underbrace{z_A}_h - \cancel{mg z_B}_0$$

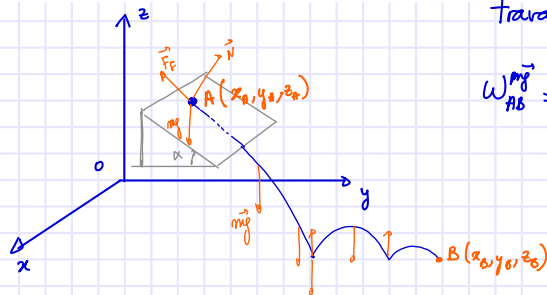
$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{net}}} = W_{AB}^{m\vec{g}} = E_{c,B} - E_{c,A} = mgh$$

$$= \cancel{\frac{1}{2}mv_B^2} - \cancel{\frac{1}{2}mv_A^2}_0 = \cancel{mgh}$$

$$v_B = \sqrt{2gh}$$

VI - 3 Energie potentielle et énergie mécanique

Exemple du travail du poids :



travail du poids entre A et B

$$W_{AB}^{mg} = \int_A^B \vec{m\vec{g}} \cdot d\vec{r} = m\vec{g} \cdot \int_A^B d\vec{r} = m\vec{g} \cdot \vec{AB}$$

$$W_{AB}^{m\vec{J}} = m\vec{g} \cdot \vec{AB}$$

le résultat est indépendant du chemin suivi entre A et B

 W_{AB}^{mg} ne dépend que des coordonnées d'espace de A et B

Par définition, l'énergie potentielle $E_p^{\vec{F}}(x, y, z)$ est une fonction des coordonnées d'espace (x, y, z) qui est associée à la force considérée $\vec{F}$, a la dimension d'une énergie et est telle que

$$W_{AB}^{\vec{F}} = E_p^{\vec{F}} - E_p^{\vec{F}}$$

Force F quel conque $\rightarrow$ Arrive-t-on à trouver la fonction $E_p^{\vec{F}}$?

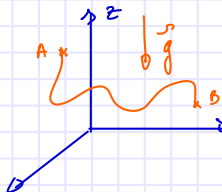
oui

$$W_{AB}^{\vec{F}_c} = E_{p,A}^i - E_{p,B}^i$$

non

$$W_A^{\vec{F}_j} \dots$$

Énergie potentielle dans le champ de pesanteur terrestre :

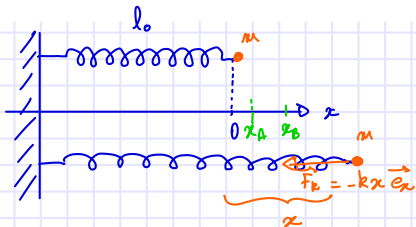


$$W_{AB}^{\vec{m}\vec{g}} = \vec{m}\vec{g} \cdot \vec{AB} = -mg\vec{e}_3 \cdot \vec{AB} = -mg(z_B - z_A) = \underbrace{mgz_A}_{E_{p,A}} - mgz_B = E_{p,A} - E_{p,B}$$

$$E_p^{\vec{m}\vec{g}} = mgz$$

$$W_{AB}^{\vec{m}\vec{g}} = E_{p,A}^{\vec{m}\vec{g}} - E_{p,B}^{\vec{m}\vec{g}} \quad E_p^{\vec{m}\vec{g}} = mgz$$

Énergie potentielle d'un ressort :



$$W_{AB}^{\vec{F}_k} = \frac{1}{2} k x_A^2 - \frac{1}{2} k x_B^2$$

$$E_{p,A}^{\vec{F}_k} - E_{p,B}^{\vec{F}_k}$$

$$E_p^{\vec{F}_k} = \frac{1}{2} k x^2$$

$$W_{AB}^{\vec{F}_k} = \int_A^B \vec{F}_k \cdot d\vec{r}$$

$$d\vec{r} = dx \vec{e}_x$$

$$\vec{F}_k = -kx \vec{e}_x$$

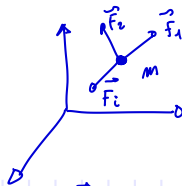
$$= \int_A^B -kx \vec{e}_x \cdot dx \vec{e}_x$$

$$= -k \int_A^B x dx = -k \left[\frac{1}{2} x^2 \right]_A^B = -k \left[\frac{1}{2} x_B^2 - \frac{1}{2} x_A^2 \right]$$

Energie mécanique

On définit l'énergie mécanique E_m par

$$E_m = E_p + E_c$$



Si toutes les forces $\vec{F}_i$ sont associées à une énergie potentielle

$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{tot}}} = \sum_i W_{AB}^{\vec{F}_i} = \sum_i (E_{p,A}^{\vec{F}_i} - E_{p,B}^{\vec{F}_i}) = \underbrace{\sum_i E_{p,A}^{\vec{F}_i}}_{E_{p,A}^{\vec{F}_{\text{tot}}}} - \underbrace{\sum_i E_{p,B}^{\vec{F}_i}}_{E_{p,B}^{\vec{F}_{\text{tot}}}} = E_{p,A} - E_{p,B}$$

$E_p^{\vec{F}_i}$ $\vec{F}_{\text{tot}} = \sum_i \vec{F}_i$

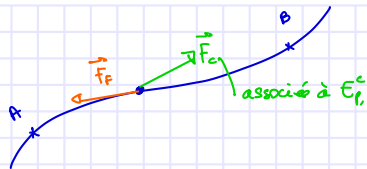
$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{tot}}} = E_{c,B} - E_{c,A} = E_{p,A} - E_{p,B}$$

$$E_{c,A} + E_{p,A} = E_{c,B} + E_{p,B}$$

$$E_{m,A} = E_{m,B}$$

Conservation de l'énergie mécanique car les forces sont "conservatives"

Frottements :



$$W_{AB}^{\vec{F}_M} = W_{AB}^{\vec{F}_F} + W_{AB}^{\vec{F}_c}$$

$$W_{AB}^{\vec{F}_F} = -F_F l \quad l \text{ longueur du trajet de A à B}$$

$$W_{AB}^{\vec{F}_c} = E_{p,A}^{F_c} - E_{p,B}^{F_c}$$

$$W_{AB}^{\vec{F}_{\text{rd}}} = E_{c,B} - E_{c,A} = E_{p,A}^E - E_{p,B}^{F_c} - F_F l$$

$$\underbrace{E_{c,B} + E_{p,B}}_{E_{m,B}} = \underbrace{E_{c,A} + E_{p,A}}_{E_{m,A}} - F_F l$$

Force de frottements = force non conservative

$$E_{m,B} = E_{m,A} - F_F l$$

$$E_{m,B} = E_{m,A} + W_{AB}^{\text{forces non conservatives}}$$

Récapitulatif :

Pour certaines forces, on peut trouver la fonction énergie potentielle telle que $W_{AB}^{\vec{F}} = E_{p,A} - E_{p,B}$. Ces forces sont dites "conservatives" car elles conservent l'énergie mécanique.

Si plusieurs forces conservatives entrent en jeu $E_p^{\text{tot}} = \sum E_p^i$

S'il y a plusieurs forces $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots$

$$W_{AB}^{\text{tot}} = W_{AB}^{\vec{F}_1} + W_{AB}^{\vec{F}_2} + \dots = E_{c,B} - E_{c,A}$$

Pour les $\vec{F}_i$ conservatives $W_{AB}^{\vec{F}_i} = E_{p,A}^i - E_{p,B}^i$

Pour les $\vec{F}_j$ non conservatives $W_{AB}^{\vec{F}_j} = \int_A^B \vec{F}_j \cdot d\vec{r}$

Énergie potentielle dans le champ de pesanteur terrestre :

$$mgz \quad z \text{ altitude}$$

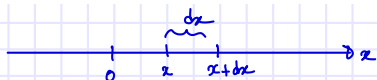
Énergie potentielle d'un ressort :

$$\frac{1}{2}kx^2$$

L'énergie potentielle est définie à une constante près (l'endroit où on prend la référence). Ça n'est pas un problème car seule la différence d'énergie potentielle a un sens physique.

VI - 4 Lien entre force et énergie potentielle

Cas à une dimension selon (Ox) , pour une force conservative :



$$\vec{F}(x) = F(x) \vec{e}_x$$

$$\begin{aligned} \int W^{\vec{F}(x)} &= \vec{F}(x) \cdot \vec{dx} = F(x) \vec{e}_x \cdot dx \vec{e}_x = F(x) dx \\ &= E_p(x) - E_p(x+dx) = F(x) dx \end{aligned}$$

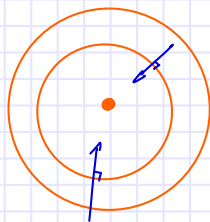
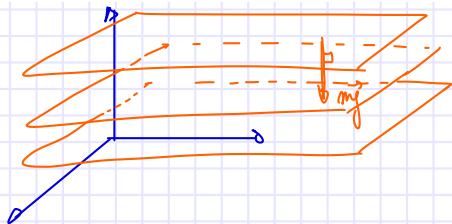
$$F(x) = \frac{E_p(x) - E_p(x+dx)}{dx} = - \frac{E_p(x+dx) - E_p(x)}{dx} = - \frac{dE_p}{dx}$$

$$F(x) = - \frac{dE_p}{dx}$$

Force dérive d'un potentiel $\Leftrightarrow$ force conservative

Cas à 3 dimensions : $E_p(x, y, z)$. $\vec{F}$? $\Rightarrow$ Analyse II

$$\vec{F} = \begin{pmatrix} -\frac{\partial E_p}{\partial x} \\ -\frac{\partial E_p}{\partial y} \\ -\frac{\partial E_p}{\partial z} \end{pmatrix} = -\vec{\nabla} E_p$$

- gradient de E_p $\Rightarrow$ électromagnétisme !Surfaces équipotentielles :

Pas au programme de ce cours !

Une force est conservative si et seulement si :

Il existe une *fonction* $E_p(x, y, z)$ telle que $W_{AB}^{\vec{F}} = E_p(A) - E_p(B)$

ou

Il existe une *fonction* $E_p(x, y, z)$ telle que $\vec{F} = -\vec{\nabla} E_p$

ou

Le travail de $\vec{F}$ ne dépend pas du chemin suivi

ou

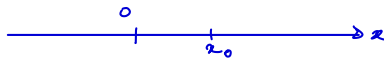
Le travail de $\vec{F}$ est nul sur tout chemin fermé

ou

$$\vec{\nabla} \wedge \vec{F} = \vec{0}$$

VI - 5 Energie potentielle et équilibre

Si à la position x_0 $\frac{dE_p}{dx}(x_0) = 0$, alors $F(x_0) = 0$.



Pas de force appliquée sur l'objet. Si l'objet est immobile en x_0 , il y reste. C'est une position d'équilibre. $\Rightarrow$ Extrémum de E_p

