

## § Mise en rotation d'un objet ponctuel

Cette notion est liée à la mise en rotation des solides autour d'un axe.

Considérons pour commencer un mouvement circulaire non uniforme d'un corps ponctuel :

La loi de position est (figure 1)

$$x = R \cos \theta, y = R \sin \theta \text{ et } z = z_0,$$

donc par application du mouvement sinusoïdal accéléré

$$v^x = R \omega \cos \left[ \theta + \frac{\pi}{2} \right], v^y = R \omega \sin \left[ \theta + \frac{\pi}{2} \right], v^z = 0.$$

$$a^x = R \frac{d\omega}{dt} \cos \left[ \theta + \frac{\pi}{2} \right] + R \omega^2 \sin \left[ \theta + \pi \right],$$

$$a^y = R \frac{d\omega}{dt} \sin \left[ \theta + \frac{\pi}{2} \right] + R \omega^2 \cos \left[ \theta + \pi \right],$$

$$a^z = 0.$$

Interprétation de ces formules : le vecteur accélération est la somme de deux vecteurs accélération  $\mathbf{a} = \mathbf{a}^{\perp} + \mathbf{a}^{\parallel}$  : l'**accélération centripète**  $\mathbf{a}^{\perp}$  de coordonnées  $a^{\perp x} = R \omega^2 \cos \left[ \theta + \pi \right], a^{\perp y} = R \omega^2 \sin \left[ \theta + \pi \right], a^{\perp z} = 0$ , la même que pour les mouvements circulaires uniformes, et qui est de sens opposé au vecteur position,

$$a^{\perp x} = -\omega^2 x, a^{\perp y} = -\omega^2 y, a^{\perp z} = 0, \text{ bref, } \mathbf{a}^{\perp} = -\omega^2 \mathbf{r}, \text{ et}$$

l'**accélération tangentielle**  $\mathbf{a}^{\parallel}$  de coordonnées

$$a^{\parallel x} = R \frac{d\omega}{dt} \cos \left[ \theta + \frac{\pi}{2} \right], a^{\parallel y} = R \frac{d\omega}{dt} \sin \left[ \theta + \frac{\pi}{2} \right], a^{\parallel z} = 0. \text{ C'est l'accélération de la rotation.}$$

En élevant au carré et en additionnant on trouve à gauche le carré de la longueur  $a^{\parallel}$  des flèches du vecteur  $\mathbf{a}^{\parallel}$  et à droite le carré de  $R \frac{d\omega}{dt}$  donc, le signe de la dérivée étant tantôt positif, tantôt négatif  $a^{\parallel} = \pm R \frac{d\omega}{dt}$ .

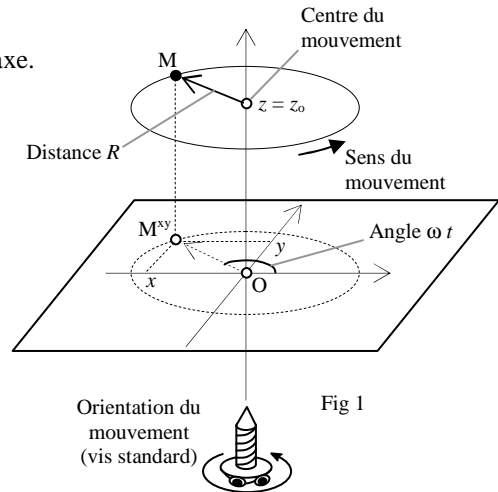


Fig 1