

**Mines Pont MP Physique I 2005**

**I Fluide en rotation**

□ 1. Partir que les forces de pression dans un fluide sont équivalentes à une densité de force volumique :  
 $d\vec{f} = - \text{grad } p(M) d\tau$

On considère une particule de fluide situé en M(r,z) de masse  $dm = \mu(M) d\tau$ .

Compte tenu de la symétrie, a priori on peut admettre que  $\mu$  et  $p$  ne dépende que de  $r$  et  $z$  en coordonnées cylindriques (invariance suivant  $\theta$ )

On peut choisir deux référentiels pour retrouver le résultat :

– **Référentiel terrestre :**

$$- \mu d\tau \omega^2 r \vec{e}_r = - \text{grad } p(M) d\tau + \mu d\tau \vec{g}$$

– **Référentiel lié au réservoir en rotation uniforme autour de l'axe Oz**

Dans ce référentiel, la particule est immobile ; il existe la force d'inertie d'entraînement.

$$d\vec{f}_e = \mu d\tau \omega^2 r \vec{e}_r \quad \vec{0} = \mu d\tau \omega^2 r \vec{e}_r - \text{grad } p(M) d\tau + \mu d\tau \vec{g}$$

En projection :  $\frac{\partial p}{\partial r} = \omega^2 r \mu(r,z) \quad ; \quad \frac{\partial p}{\partial z} = -\mu g$

On admet comme le suggère l'énoncé que  $\mu$  et  $p$  ne dépende que de  $r$  :  $\frac{dp}{dr} = \omega^2 r \mu(r,z)$

Pour justifier le fait que l'on peut négliger la variation selon  $z$ , comparons les variations de  $p$  en admettant que  $\mu \approx \mu_0$

$\Delta p(r) = R^2 \omega^2 \mu_0 / 2$  suivant le rayon et  $\Delta p(z) = \mu_0 g H$  suivant l'altitude  
 soit  $R^2 \omega^2 / 2 \gg gH$

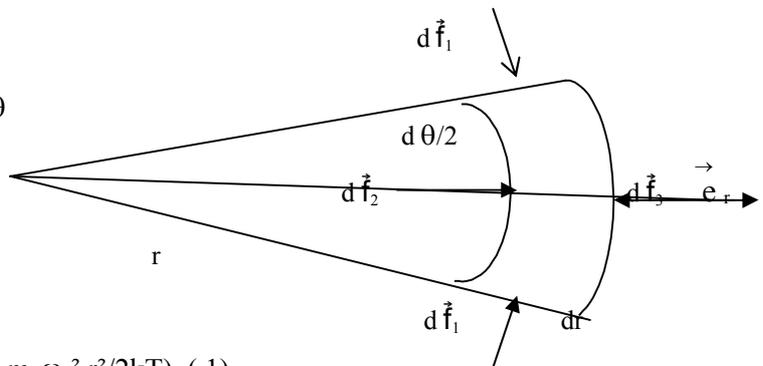
Pour un cylindre tel que  $H = R = 10 \text{ cm}$   $\omega \gg 14 \text{ rad/s}$  soit 2,2 tours/s

*Remarque*

On peut retrouver avec beaucoup de précaution la relation demandée sans connaître la formule de l'hydrostatique  
 On considère une hauteur  $dz$

En projection sur  $\vec{e}_r$

$$r d\theta p(r) dz - (r+dr) dz p(r+dr) + p(r) dr dz d\theta = - (dp/dr) r dr dz d\theta = - (dp/dr) d\tau$$



□ 2.  $\frac{1}{p} \frac{dp}{dr} = \omega^2 r m/kT \quad ; \quad p(r) = p(0) \exp(m \omega^2 r^2 / 2kT) \quad (1)$

□ 3. La masse au repos est  $M = \mu_0 \pi R^2 H$

$$M = \int_0^R H \mu(r) 2\pi r dr = (2\pi m p(0)/kT) H \int_0^R r \exp(m \omega^2 r^2 / 2kT) dr = \mu_0 \pi R^2 H$$

Soit par identification  $p(0) [ \exp(m \omega^2 R^2 / 2kT) - 1 ] = \mu_0 R^2 \omega^2 / 2$  avec  $\mu_0 = m p_0 / kT$

**En reportant p(0) dans l'expression (1), on trouve la relation demandée [2]**

□ 4.  $\frac{dp}{dr} = \omega^2 r \mu_0 \quad ; \quad p(r) = p(0) + \frac{1}{2} \mu_0 \omega^2 r^2$

La conservation de la masse ne permet pas ici de déterminer  $p(0)$

□ 5. Par définition  $\chi_T(p_0, T) = \frac{1}{\mu_0} \left( \frac{\partial \mu}{\partial p} \right)_{p_0, T}$  or  $\chi_0 = \frac{1}{\mu_0} \left( \frac{\mu - \mu_0}{p - p_0} \right)$

On peut considérer que ces deux expressions sont équivalentes

□ 6.

$$dp = \omega^2 \mu_0 [1 + \varepsilon] r dr \quad d\varepsilon / (1 + \varepsilon) = \chi_0 \omega^2 \mu_0 r dr \quad : \quad \ln(1 + \varepsilon) = (\omega^2 \mu_0 \chi_0) r^2 / 2 + cte$$

soit au premier ordre  $\varepsilon = (\omega^2 \mu_0 \chi_0) r^2 / 2 + cte = \chi_0 (p - p_0)$

Il vient :  $\mu = \mu_0 [1 + \chi_0 [(\omega^2 \mu_0) r^2 / 2 + K]]$

□ 7.

$$M = \mu_0 \pi R^2 H = \int_0^R H \mu(r) 2 \pi r dr$$

L'intégrale est triviale, on obtient  $K = -1/4 \omega^2 R^2 \mu_0$

Il vient :

$$\mu = \mu_0 [1 + (\chi_0 \omega^2 \mu_0 / 2) (r^2 - R^2 / 2)]$$

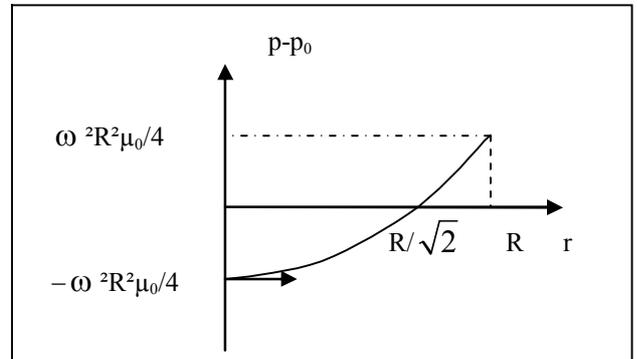
$$p = p_0 + 1/2 \omega^2 \mu_0 (r^2 - R^2 / 2)$$

Pour  $r=0$   $p(0) = p_0 - 1/4 \omega^2 \mu_0 R^2$

$$p(R) = p_0 + 1/4 \omega^2 \mu_0 R^2$$

Ce résultat est indépendant de  $\chi_0$  : il reste vrai même si  $\chi_0 = 0$  ; cela nous permet de déterminer  $p(0)$  dans le cas du fluide incompressible (question 4)

Allure du graphe évident



Il faut cependant garder à l'esprit que le domaine de validité de l'expression reste soumis à l'inégalité

$$|\chi \delta p| \ll 1$$

□ 8.

$$1/2 \chi_0 \omega^2 \mu_0 (r^2 - R^2 / 2) = \chi_0 (p - p_0) = \varepsilon \ll 1 \quad \text{il suffit pour cela que } \omega^2 \mu_0 \chi_0 R^2 / 4 \ll 1$$

□ 9.

AN  $\omega^2 \mu_0 \chi_0 R^2 / 4 \approx 1,2 \cdot 10^{-3} \ll 1$  L'hypothèse est valide

La vitesse maximale des molécules est  $v_{\max} = R \omega = 100 \text{ m.s}^{-1} \ll 1450 \text{ m.s}^{-1} \quad v_{\max} / c_{\text{eau}} = 7 \cdot 10^{-2}$

□ 10.

Erreur d'énoncé  $\chi_T \mu c^2 = 1$

Pour un gaz parfait  $p / \mu = RT / M \quad \chi_T(p, T) = \frac{1}{\mu} \left( \frac{\partial \mu}{\partial p} \right)_T = 1/p \quad \chi_0 = 1/p_0$

$$c_{\text{GP}}^2 = p_0 / \mu_0 = kT / m$$

Or l'expression obtenue la question 2 donne  $p(r) = p(0) \exp(m \omega^2 r^2 / 2kT)$

soit  $p(r) = p(0) \exp(v^2 / 2c^2)$  où  $v = r \omega$

Nous savons que  $v_{\max} \ll c_{\text{gp}}$  donc  $p(r) = p(0) (1 + v^2 / 2c^2) = p(0) [1 + r^2 \omega^2 / 2c^2]$

Cette relation est de la même forme que celle trouvée à la question 4

Le gaz se comporte comme s'il était incompressible. Les contraintes imposées ne changent pratiquement pas sa masse volumique.

## II Rotation d'une barre rigide

□ 11.

Pour retrouver la relation demandée on peut négliger le poids de la barre et dans ce cas la tension  $\vec{T}(r)$  de la barre est dirigée selon  $\vec{e}_r$ .

Dans le référentiel du laboratoire on peut alors écrire  $[T(r+dr) - T(r)] \vec{e}_r = -\lambda(r) \omega^2 r dr \vec{e}_r$

soit  $dT/dr = -\lambda \omega^2 r dr$

En toute rigueur, il faudrait écrire :

$$\vec{T}(r+dr) - \vec{T}(r) + \lambda dr \vec{g} = -\lambda(r) \omega^2 r dr \vec{e}_r$$

En projection sur l'axe  $\vec{e}_r$  on obtient  $(\vec{T}(r+dr) - \vec{T}(r)) \cdot \vec{e}_r = T(r+dr) - T(r) = -\lambda(r) \omega^2 r dr$

□ 12.

La primitive donne  $T(r) = -\frac{1}{2} \lambda_0 \omega^2 r^2 + \text{cte}$        $T(L_0) - T(0) = -\lambda_0 \omega^2 L_0^2 / 2$

Or  $T(L_0) = 0$      $T(r) = \frac{1}{2} \lambda_0 \omega^2 (L_0^2 - r^2)$

D'ailleurs on peut retrouver  $T(0)$  en considérant la barre en entier et en lui appliquant le théorème du centre

d'inertie       $T(0) \vec{e}_r + T(Oz) \vec{e}_r = \vec{0}$        $T(Oz \rightarrow \text{barre}) \vec{e}_r + \lambda_0 \omega^2 L_0^2 / 2 \vec{e}_r = \vec{0}$

□ 13.

**$T(r) = -1/2 \lambda_0 \omega^2 r^2$  car pour  $r=0$   $T(0)=0$**

Raisonnement à partir du théorème du centre d'inertie :

$F_A$  ( en A par le support )  $\vec{e}_r + \lambda_0 \omega^2 L_0^2 / 2 \vec{e}_r = 0$     or  $F_A \vec{e}_r = T(L_0) \vec{e}_r$

$T(L_0) = -\frac{1}{2} \lambda_0 \omega^2 L_0^2$  donc     **$T(r) = -\frac{1}{2} \lambda_0 \omega^2 r^2$**

□ 14.

On a une liaison avec deux conditions en A et en O avec  $L_0$  imposée ; on ne peut pas avec ces données déterminer la constante

$T(r) = -\frac{1}{2} \lambda_0 \omega^2 r^2 + \text{cte}$        $T(L_0) - T(0) = -\lambda_0 \omega^2 L_0^2 / 2$

$T(Oz \rightarrow \text{barre}) \vec{e}_r + F_A$  ( en a par le support )  $\vec{e}_r + \lambda_0 \omega^2 L_0^2 / 2 \vec{e}_r = \vec{0}$

□ 15.

$dT/dr = -\lambda_0 [1 - T(r)/sE] \omega^2 r$

On sépare les variables :  $dT [1 - T(r)/sE]^{-1} = -\lambda_0 \omega^2 r dr$

$\ln(1 - T(r)) = \frac{1}{2} (\lambda_0 \omega^2 r^2 / sE) + \text{cte}$  à l'ordre le plus bas     **$T(r) = -1/2 \lambda_0 \omega^2 r^2 + K'$**

□ 16.

$$M = \int_0^L \lambda dr = \int_0^L \lambda_0 (1 - T(r)/sE) dr$$

$$\lambda_0 L_0 = \lambda_0 L_0 + (\lambda_0 L_0 / sE) (\lambda_0 L_0^2 \omega^2 / 6 - K')$$

$$\text{Soit } T(r) = \frac{1}{2} \lambda_0 \omega^2 [ \frac{1}{3} L_0^2 - r^2 ]$$

Résultat indépendant du module de rigidité . Il permet donc à la limite de déterminer les deux valeurs de T dans la question 14

$$T(0) = 1/6 (\lambda_0 \omega^2 L_0) \quad T(L_0) = -1/3 \lambda_0 \omega^2 L_0$$

**La tension est nulle au point  $r = L_0 / \sqrt{3}$**

III Rotation à vitesse angulaire variable

□ 17.

Dans le référentiel terrestre appliquons le théorème du moment cinétique en O ,point fixe .

$$\frac{d\sigma_0}{dt} \vec{e}_z = \vec{M}_0 \cdot \vec{e}_z$$

Or la liaison en O est une liaison pivot parfaite :  $(R_u, R_v, R_z)$  ;  $M_{0z} = 0$

Le moment du poids est :  $M_{0z} = Mg \sin \theta D/2$      $\sigma_{0z} = J_0 \dot{\theta}$

$$\text{donc } J_0 \ddot{\theta} = Mg \sin \theta D/2 \quad \ddot{\theta} = \frac{3}{2} g/D \sin \theta$$

□ 18.

$$L'energie cinétique de la barre est : E_C = \frac{1}{2} J_0 \left( \dot{\theta} \right)^2$$

L'energie potentielle de la barre est  $E_p = Mg x_G + \text{cte} = M \cos \theta D/2 + \text{cte}$

La liaison est parfaite : sa puissance est nulle : l'energie mécanique se conserve

$$E_M = \frac{1}{2} J_0 \left( \dot{\theta} \right)^2 + Mg \cos \theta \frac{D}{2} = Mg \frac{D}{2} \quad \text{car pour } \theta = 0 \quad \dot{\theta} = 0$$

Par dérivation on retrouve la relation précédente

□ 19.

$$\vec{a}_G = -1/2 D \left( \dot{\theta} \right)^2 \vec{u} + \frac{1}{2} D \ddot{\theta} \vec{v}$$

Appliquons le théorème du centre d'inertie dans le référentiel terrestre

$$-1/2 DM \left( \dot{\theta} \right)^2 = R_u - Mg \cos \theta \quad \frac{1}{2} M D \ddot{\theta} = R_v + Mg \sin \theta$$

On remplace  $\ddot{\theta} = 3/2 g/D \sin \theta$   $\dot{\theta}^2 = (3g/2D)[1 - \cos \theta]$

$$R_u = 5/2 Mg \cos \theta - 3/2 Mg \quad R_v = -1/4 Mg \sin \theta$$

□ 20.

La cheminée quitte le sol ??

La liaison est une liaison pivot. Si on admet qu'elle est unilatérale on peut admettre que c'est pour  $R_U = 0$  soit  $\cos \theta = 3/5$   $\theta = 53^\circ$

On peut aussi écrire que  $R_X = 0$

$$R_X = R_u \cos \theta - R_v \sin \theta \quad 9 \cos^2 \theta - 6 \cos \theta + 1 = 0 \quad ; \quad \cos \theta = 1/3 \quad ; \quad \theta = 70^\circ$$

□ 21.

On applique le théorème du centre d'inertie à la partie d de la barre

$$(Md/D) d/2 \ddot{\theta} = R_v + S_v + (Md/D)g \sin \theta$$

On remplace  $\ddot{\theta}$  et  $R_v$  :  $S_v = Mg \sin \theta [3/4 d^2/D^2 - d/D + 1/4]$

□ 22.

$$\text{On pose } Y = 3x^2 - 4x + 1 \quad Y = 4S_v/Mg \sin \theta \quad x = d/D$$

$$Y(0) = 1 \quad Y(1) = 0 \quad dy/dx = 0 \text{ pour } x = 2/3 \quad Y(2/3) = -1/3$$

Donc passe par un minimum pour  $x = 2/3$

**L'effort de cisaillement est le plus important pour  $x = 0$  c'est-à-dire à la base**

□ 23.

Il faut appliquer le théorème du moment cinétique en O à la longueur d de la cheminée

$$\lambda d d^2/3 \ddot{\theta} \vec{e}_z = \lambda dg \sin \theta / 2 \vec{e}_z + C \vec{e}_z + d/2 \vec{u} \wedge S_v \vec{v}$$

$$M = \lambda D \quad \text{on remplace } S_v \text{ et } \ddot{\theta} : \text{ on obtient la relation } C = -1/4 Mgd \sin \theta (d/D - 1)^2$$

□ 24.

Maximum du couple pour  $dC/dd = 0$   $d = D/3$

$$d = 0 \quad C = 0 \quad ; \quad d = D \quad C = 0 \quad \mathbf{d = D/3} \quad |C| = MgD \sin \theta / 27$$

La photographie de gauche correspond au cas du couple maximum alors que la photographie de droite à celle de l'effritement. Le modèle de la liaison par pivot (pas très réaliste), l'inhomogénéité de la cheminée peut expliquer les écarts avec la **théorie**