

Cours 16 – 09/11/2017

4. L'oscillateur harmonique

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

5. Mouvements centraux, effets gyroscopiques

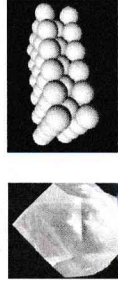
5.1 Mouvement des planètes



4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

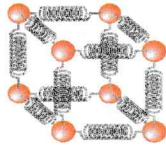
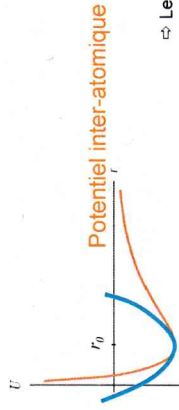
■ Exemple: une voiture et ses 4 amortisseurs

■ Exemple: un solide cristallin



Un cristal est un arrangement régulier d'atomes. L'interaction entre atomes peut être assimilée à un ressort

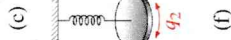
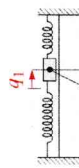
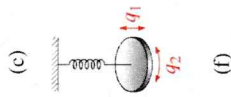
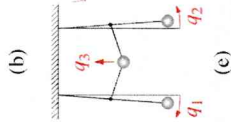
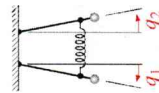
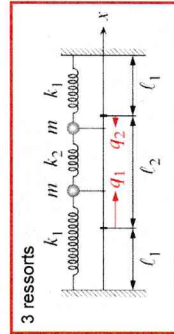
Potentiel d'interaction entre 2 atomes



↳ Les liaisons peuvent être décrites comme des ressorts
 ↳ N oscillateurs couplés
 ↳ $U(r) \sim (r-r_0)^2$
 ↳ $dx \rightarrow$ ressort

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

■ Exemples



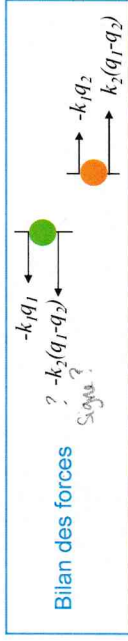
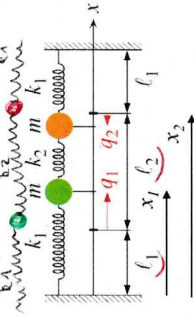
■ Cas de 3 ressorts et 2 masses identiques

$$q_1 = x_1 - l_1$$

$$q_2 = x_2 - l_2 - l_1$$

$l_1, l_2 + l_1$ sont les positions d'équilibre

q_1 et q_2 sont les écarts par rapport aux positions d'équilibre



Bilan des forces

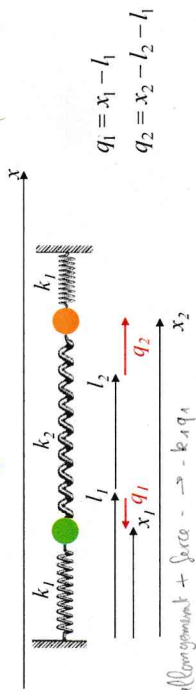
2nd loi de Newton

$$m \frac{d^2 x_1}{dt^2} = m \frac{d^2 q_1}{dt^2} = -k_1 q_1 - k_2 (q_1 - q_2)$$

$$m \frac{d^2 x_2}{dt^2} = m \frac{d^2 q_2}{dt^2} = -k_1 q_2 + k_2 (q_1 - q_2)$$

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

- Cas de 3 ressorts avec 2 masses identique avec configuration initiale différente



2nd loi de Newton

$$m \frac{d^2 x_1}{dt^2} = m \frac{d^2 q_1}{dt^2} = -k_1 q_1 - k_2 q_1 + k_2 q_2 = -k_1 q_1 - k_2 (q_1 - q_2)$$

$$m \frac{d^2 x_2}{dt^2} = m \frac{d^2 q_2}{dt^2} = -k_2 q_2 - k_2 q_1 + k_2 q_2 = -k_2 (q_2 - q_1)$$

On remarque que les équations sont les mêmes quelque soit la configuration initiale (ce sont les solutions qui dépendent des conditions initiales)

5

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

$$\begin{pmatrix} (-m\omega^2 + k_1 + k_2) C_1 & -k_2 C_2 \\ -k_2 C_1 & (-m\omega^2 + k_1 + k_2) C_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} C_1 \\ C_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

sous forme matricielle

Ce système d'équations admet une solution si le déterminant D de la matrice est nul

$$\det D = d_{11}d_{22} - d_{12}d_{21} = 0$$

soit $(-m\omega^2 + k_1 + k_2) C_1 - k_2 C_2 = 0$

Equation caractéristique qui détermine ω

Nous avons finalement deux solutions

i) $-m\omega^2 + k_1 + k_2 = +k_2 \Leftrightarrow \omega_+ = \sqrt{\frac{k_1}{m}}$

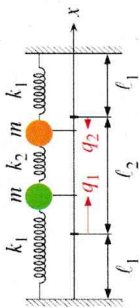
ii) $-m\omega^2 + k_1 + k_2 = -k_2 \Leftrightarrow \omega_- = \sqrt{\frac{k_1 + 2k_2}{m}}$

Rem: $\omega_+ < \omega_-$

7

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

- Cas de 3 ressorts et 2 masses identiques



Nous avons 2 équations du mouvement

$$\begin{cases} m\ddot{q}_1 + (k_1 + k_2)q_1 - k_2q_2 = 0 \\ m\ddot{q}_2 - k_2q_1 + (k_1 + k_2)q_2 = 0 \end{cases}$$

ces équations sont couplées

Les solutions des modes propres sont de la forme:

$$q_1 = C_1 \cos(\omega t + \varphi), \quad q_2 = C_2 \cos(\omega t + \varphi)$$

Rem: ω et φ ne sont pas connus. Nous savons seulement que les solutions doivent s'écrire sous la forme $\cos(\omega t + \varphi)$. Il nous faut donc les déterminer

Nous avons donc deux équations couplées

$$\begin{cases} (-m\omega^2 + k_1 + k_2) C_1 - k_2 C_2 = 0 \\ -k_2 C_1 + (-m\omega^2 + k_1 + k_2) C_2 = 0 \end{cases}$$

6

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

- Mode propre « acoustique » ω_+ $\omega_+ = \sqrt{\frac{k_1}{m}}$

En injectant ω_+ dans $(-m\omega^2 + k_1 + k_2) C_1 - k_2 C_2 = 0$

$$\Leftrightarrow C_1 = C_2 = C_+$$

avec comme forme générale des solutions:

$$q_1 = C_1 \cos(\omega t + \varphi), \quad q_2 = C_2 \cos(\omega t + \varphi)$$

La solution est alors

$$q_1(t) = q_2(t) = C_+ \cos(\omega_+ t + \varphi_+)$$



Les masses se déplacent en phase

Remarque: $\omega_+ = \sqrt{\frac{k_1}{m}}$ le ressort central (k_2) est inactif

8

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

■ Mode propre « optique » ω_+ $\omega_+ = \sqrt{\frac{k_1 + 2k_2}{m}}$

En injectant ω_+ dans $(-m\omega^2 + k_1 + k_2)C_1 - k_2C_2 = 0$

$$\Rightarrow C_1 = -C_2 = C_+$$

De la même façon nous trouvons l'autre solution

$$q_1(t) = C_+ \cos(\omega_+ t + \varphi_+)$$

$$q_2(t) = -C_+ \cos(\omega_+ t + \varphi_+)$$



Masses en opposition de phase

Les masses bougent dans le sens opposé

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

■ Cas particulier

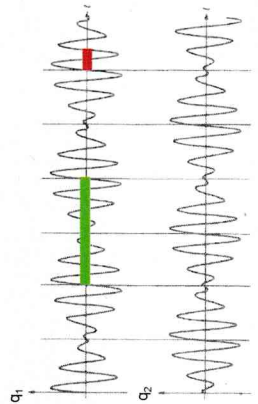
Amplitudes égales ($C_+ = C_- = C$) et phases initiales nulles ($\varphi_+ = \varphi_- = 0$)

$$q_1(t) = C(\cos(\omega_+ t) + \cos(\omega_- t))$$

$$\Rightarrow q_1(t) = 2C \cos\left(\frac{1}{2}(\omega_+ - \omega_-)t\right) \cos\left(\frac{1}{2}(\omega_+ + \omega_-)t\right)$$

$$q_2(t) = C(\cos(\omega_+ t) - \cos(\omega_- t))$$

$$\Rightarrow q_2(t) = -2C \sin\left(\frac{1}{2}(\omega_+ - \omega_-)t\right) \sin\left(\frac{1}{2}(\omega_+ + \omega_-)t\right)$$



La modulation de l'amplitude est en opposition de phase
 \Rightarrow transfert d'énergie

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

■ Cas général

le mouvement dépend des conditions initiales à $t=0$ et peut être compliqué. Néanmoins, il sera toujours une combinaison linéaire des deux solutions particulières (appelées modes propres)

$$q_1(t) = C_+ \cos(\omega_+ t + \varphi_+) + C_- \cos(\omega_- t + \varphi_-)$$

$$q_2(t) = C_+ \cos(\omega_+ t + \varphi_+) - C_- \cos(\omega_- t + \varphi_-)$$

4.6 Oscillateurs harmoniques couplés

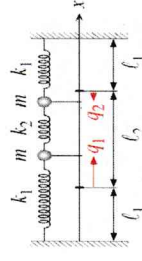
■ Energie totale du système

Energie cinétique: $E_c = \frac{1}{2}mv_1^2 + \frac{1}{2}mv_2^2$

Energie potentielle: $E_p = \frac{1}{2}k_1q_1^2 + \frac{1}{2}k_1q_2^2 + \frac{1}{2}k_2(q_1 - q_2)^2$

$$= \frac{1}{2}k_1q_1^2 + \frac{1}{2}k_1q_2^2 + \frac{1}{2}k_2q_1^2 + \frac{1}{2}k_2q_2^2 - k_2q_1q_2$$

$$= \frac{1}{2}(k_1 + k_2)q_1^2 + \frac{1}{2}(k_1 + k_2)q_2^2 - k_2q_1q_2$$



Finalement, l'énergie totale s'écrit

$$E = E_c + E_p = \frac{1}{2}mv_1^2 + \frac{1}{2}(k_1 + k_2)q_1^2 + \frac{1}{2}mv_2^2 + \frac{1}{2}(k_1 + k_2)q_2^2 + k_2q_1q_2$$

Energie particule 1 Energie particule 2 Energie de couplage (interaction)