

M23 : Changement de référentiel

L'essentiel

Formule de Varignon Elle permet de relier la variation dans le temps d'un vecteur dans un référentiel \mathcal{R} fixe avec celle de ce même vecteur dans un référentiel \mathcal{R}' , en mouvement quelconque par rapport à \mathcal{R} :

$$\left(\frac{d\vec{U}}{dt}\right)_{/\mathcal{R}} = \left(\frac{d\vec{U}}{dt}\right)_{/\mathcal{R}'} + \vec{\Omega}_{\mathcal{R}'/\mathcal{R}} \wedge \vec{U}$$

Loi de composition des vitesses

$$\vec{v}_{\text{absolue}} = \vec{v}_{\text{entraînement}} + \vec{v}_{\text{relative}}$$

Avec :

$$\begin{aligned}\vec{v}_{\text{a}} &= \vec{v}(M)_{/\mathcal{R}} \\ \vec{v}_{\text{e}} &= \vec{v}(O')_{/\mathcal{R}} + \vec{\Omega}_{\mathcal{R}'/\mathcal{R}} \wedge \overrightarrow{O'M} \\ \vec{v}_{\text{r}} &= \vec{v}(M)_{/\mathcal{R}'}\end{aligned}$$

La vitesse d'entraînement est la vitesse qu'aurait M s'il était fixe dans le référentiel en mouvement.

Loi de composition des accélérations

$$\vec{a}_{\text{a}} = \vec{a}_{\text{r}} + \vec{a}_{\text{e}} + \vec{a}_{\text{c}}$$

Avec :

$$\begin{aligned}\vec{a}_{\text{a}} &= \vec{a}(M)_{/\mathcal{R}} \\ \vec{a}_{\text{r}} &= \vec{a}(M)_{/\mathcal{R}'} \\ \vec{a}_{\text{e}} &= \vec{a}(O')_{/\mathcal{R}} + \frac{d\vec{\Omega}_{\mathcal{R}'/\mathcal{R}}}{dt} \wedge \overrightarrow{O'M} + \vec{\Omega}_{\mathcal{R}'/\mathcal{R}} \wedge (\vec{\Omega}_{\mathcal{R}'/\mathcal{R}} \wedge \overrightarrow{O'M}) \\ \vec{a}_{\text{c}} &= 2\vec{\Omega}_{\mathcal{R}'/\mathcal{R}} \wedge \vec{v}(M)_{/\mathcal{R}'}\end{aligned}$$

Attention, $\vec{a}_{\text{e}} \neq \frac{d\vec{v}_{\text{e}}}{dt}$.

Cas d'un mouvement de translation Comme $\vec{\Omega}_{\mathcal{R}'/\mathcal{R}} = \vec{0}$, alors :

$$\vec{v}_{\text{entraînement}} = \vec{v}(O')_{/\mathcal{R}} \quad ; \quad \vec{a}_{\text{entraînement}} = \vec{a}(O')_{/\mathcal{R}} \quad ; \quad \vec{a}_{\text{coriolis}} = \vec{0}$$

Cas d'un mouvement de rotation uniforme autour d'un axe fixe Soit une rotation uniforme autour de l'axe Oz : $\vec{\Omega}_{\mathcal{R}'/\mathcal{R}} = \dot{\theta}\vec{e}_z$.

$$\vec{v}_{\text{e}} = r\dot{\theta}\vec{e}_{y'}$$

$$\vec{a}_{\text{e}} = -r\dot{\theta}^2\vec{e}_{x'} = -\dot{\theta}^2\overrightarrow{HM}$$

Si H est le projeté de M sur l'axe de rotation.

Référentiel galiléen ou non Un référentiel est galiléen si la première loi de Newton y est vérifiée.

Tous les référentiels galiléens sont en translation rectiligne uniforme les uns par rapport aux autres.

Relation fondamentale de la dynamique en référentiel non galiléen

$$\vec{F} + \vec{F}_{ie} + \vec{F}_{ic} = m \vec{a}(M)_{/\mathcal{R}'}$$

Avec :

$\vec{F}_{ie} = -m \vec{a}_e$ une force virtuelle appelée force d'inertie d'entraînement ;

$\vec{F}_{ic} = -m \vec{a}_c$ une force virtuelle appelée force d'inertie de Coriolis.

RFD dans le référentiel tournant d'une rotation uniforme Il y a équilibre du point M dans ce référentiel, la relation entre la tension qui maintient le point M sur sa trajectoire est la force d'inertie d'entraînement est la suivante :

$$\vec{F}_{ie} = -\vec{T} = m\dot{\theta}^2 \overline{HM}$$

Cette force d'inertie d'entraînement représente la force centrifuge ressentie par le point M lors de sa rotation.

Théorème du moment cinétique en référentiel non galiléen

$$\left(\frac{d\overline{L_{O'}(M)_{/\mathcal{R}'}}}{dt} \right)_{/\mathcal{R}'} = \overline{\mathcal{M}_{O'}}(\vec{F}) + \overline{\mathcal{M}_{O'}}(\vec{F}_{ie}) + \overline{\mathcal{M}_{O'}}(\vec{F}_{ic})$$

Théorème de l'énergie cinétique en référentiel non galiléen

$$E_C(B)_{/\mathcal{R}'} - E_C(A)_{/\mathcal{R}'} = W_{AB}(\vec{F})_{/\mathcal{R}'} + W_{AB}(\vec{F}_{ie})_{/\mathcal{R}'}$$

Car la force d'inertie de Coriolis ne travaille pas.