

# Mouvement circulaire et vitesse angulaire

Mécanique, cours 6.2

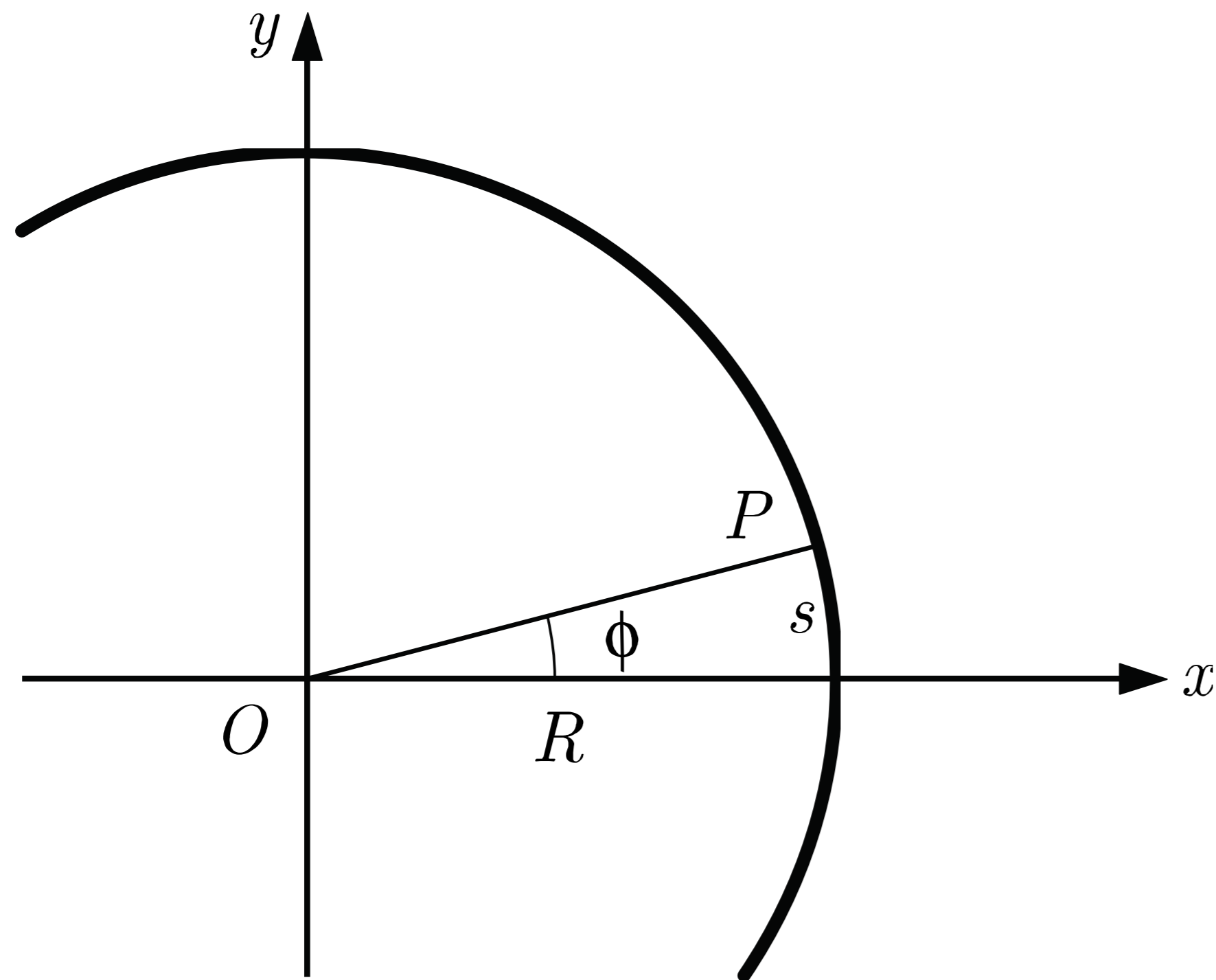
Jean-Philippe Ansermet

# Mouvement circulaire et vitesse angulaire scalaire

- Mouvement circulaire uniforme
- Vitesse angulaire scalaire
- Dérivée d'un vecteur de norme constante

# Définition : mouvement circulaire uniforme

Un point matériel se déplaçant sur un cercle appartenant au référentiel, avec une vitesse scalaire constante.



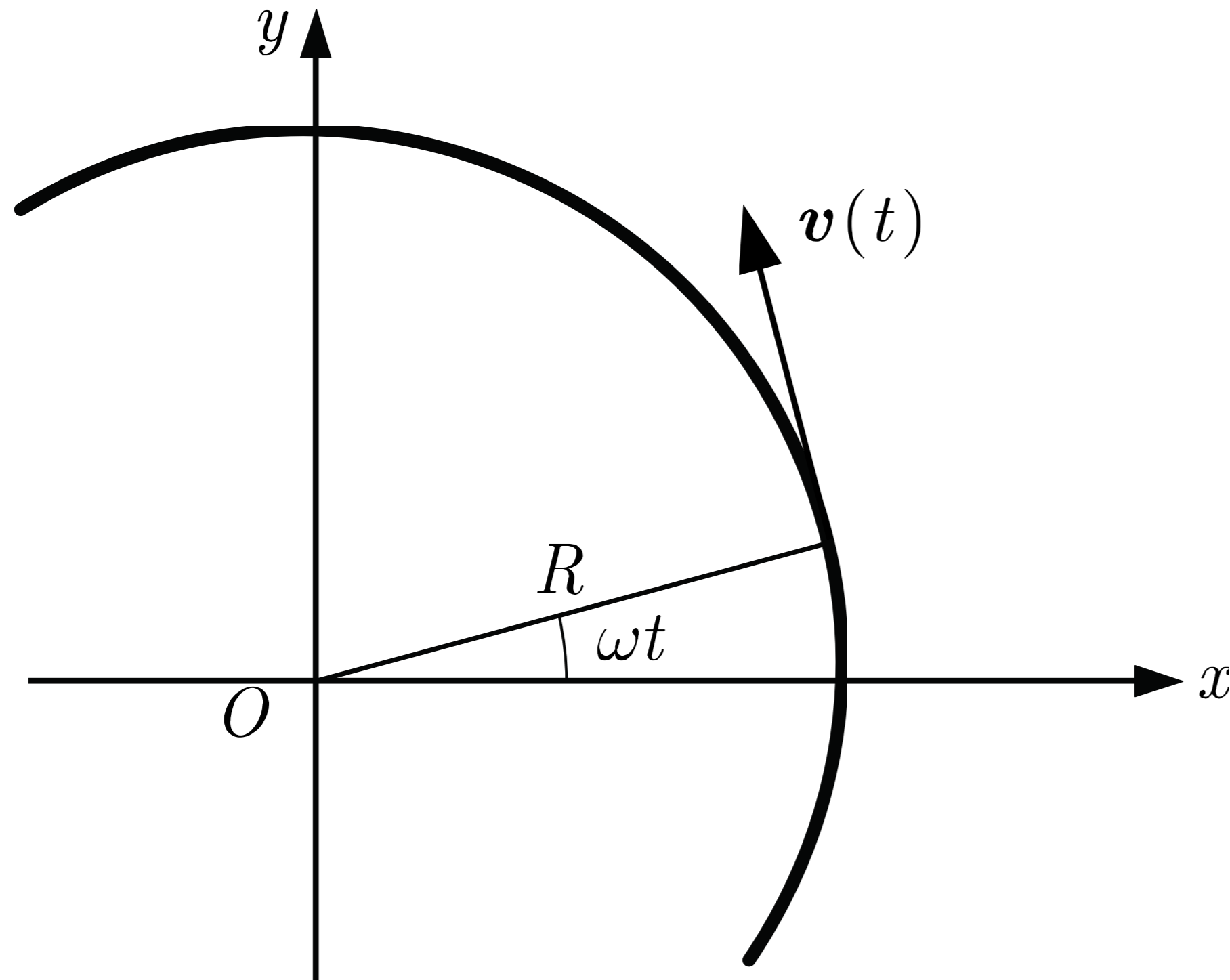
$$s = R\phi$$

$$v = \frac{ds}{dt} = R\dot{\phi} = R\omega$$

$$\phi = \omega t$$

# Définition : vitesse angulaire scalaire

$\omega$  : vitesse angulaire



$$x(t) = R \cos(\omega t)$$

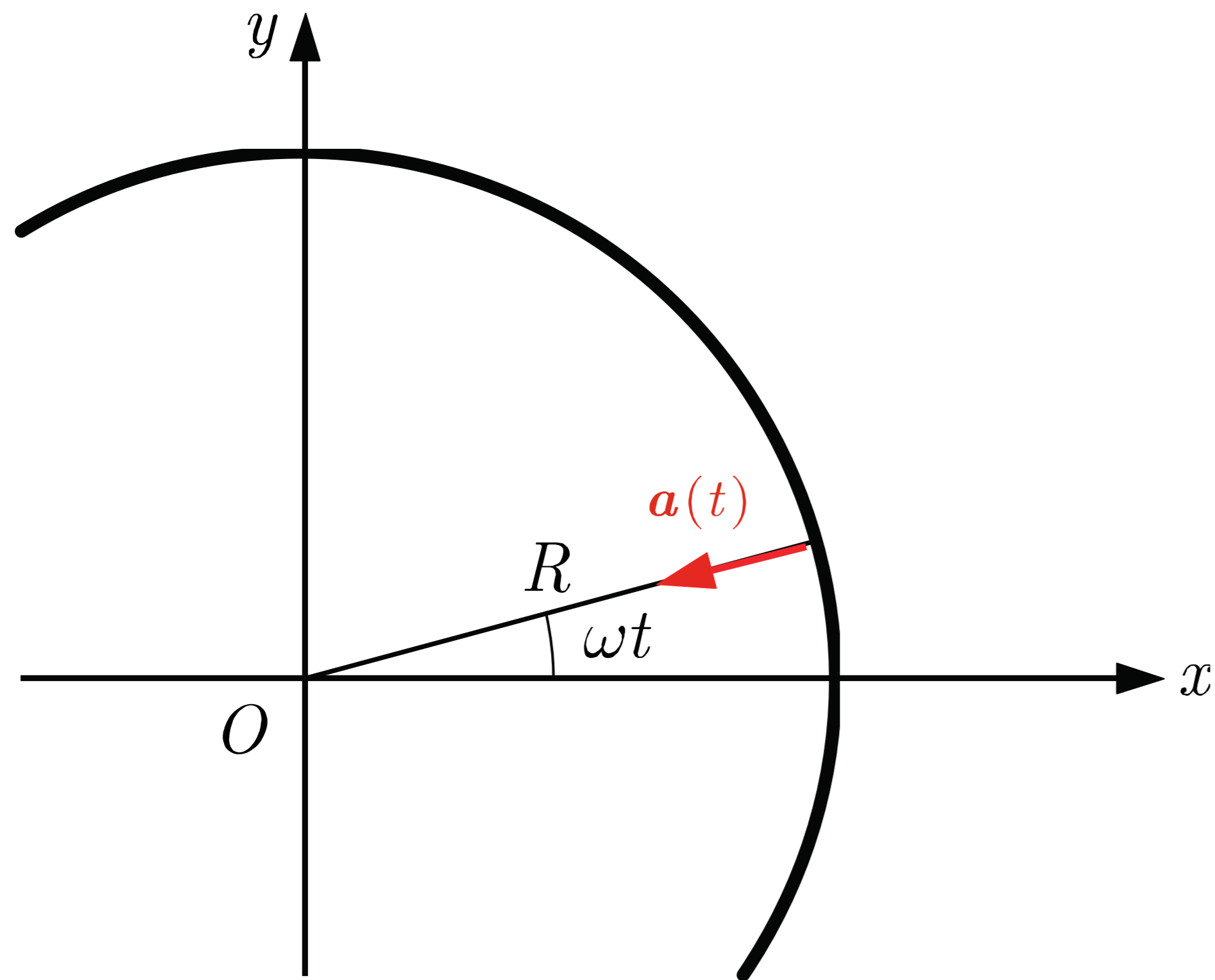
$$y(t) = R \sin(\omega t)$$

$$\dot{x}(t) = -R\omega \sin(\omega t)$$

$$\dot{y}(t) = R\omega \cos(\omega t)$$

$$|\mathbf{v}| = R\omega$$

# Propriété : accélération centripète



$$\begin{aligned}x(t) &= R \cos(\omega t) & \dot{x}(t) &= -R\omega \sin(\omega t) \\y(t) &= R \sin(\omega t) & \dot{y}(t) &= R\omega \cos(\omega t)\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\ddot{x}(t) &= -R\omega^2 \cos(\omega t) \\ \ddot{y}(t) &= -R\omega^2 \sin(\omega t)\end{aligned}$$

$$|\mathbf{a}| = R\omega^2$$

# Propriété : dérivée d'un vecteur de norme constante

Pour tout  $\mathbf{v}$  de norme constante :

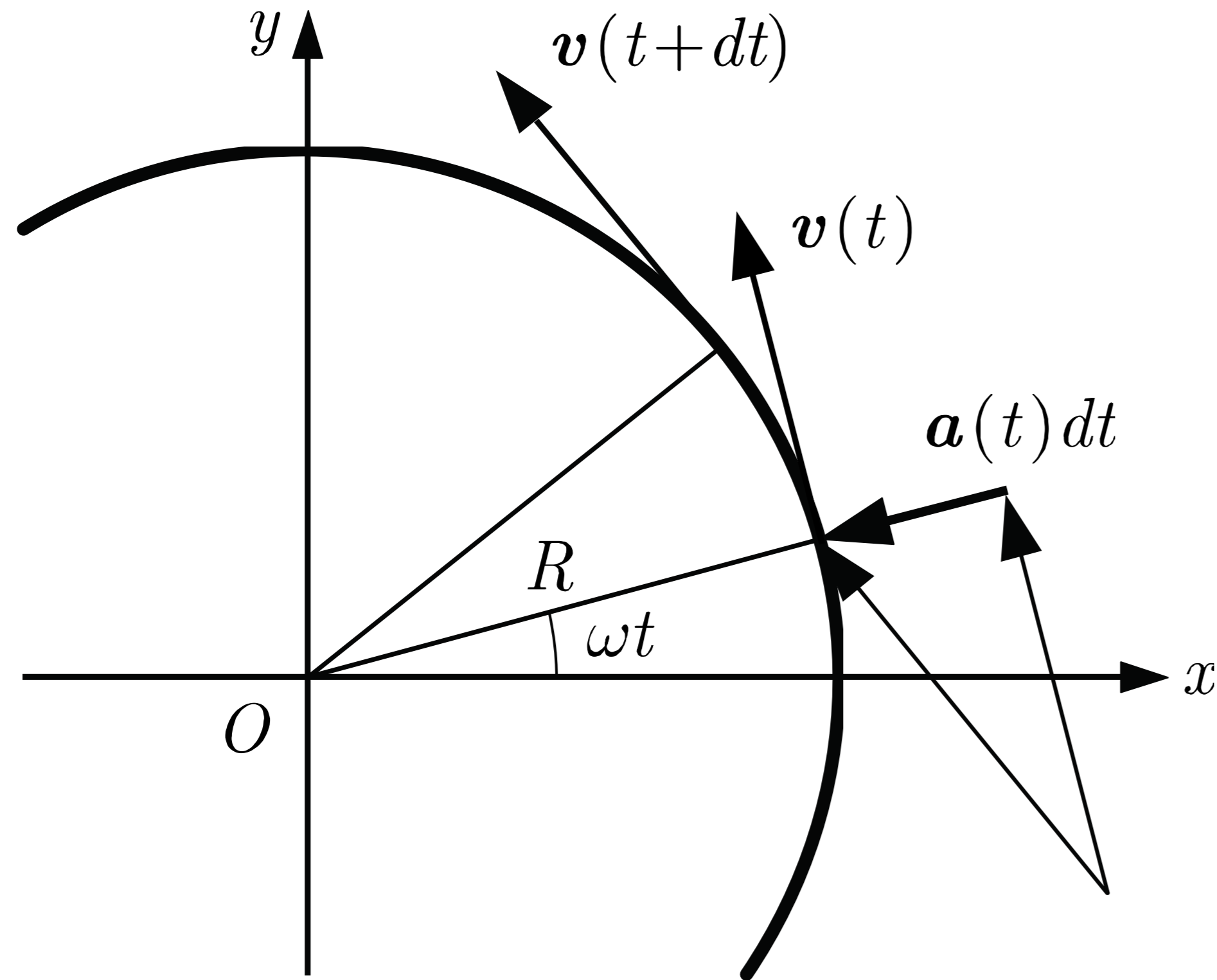
$$\frac{d}{dt} (\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}) = 0$$

$$2\mathbf{v} \cdot \frac{d\mathbf{v}}{dt} = 0$$

$$\frac{d\mathbf{v}}{dt} \perp \mathbf{v}$$

$$|\mathbf{a}|dt = |\mathbf{v}|\omega dt$$

$$\left| \frac{d\mathbf{v}}{dt} \right| = |\mathbf{v}|\omega$$



# Propriété : dérivée d'un vecteur de norme constante

Pour tout  $\boldsymbol{v}$  de norme constante :

$$\frac{d\boldsymbol{v}}{dt} \perp \boldsymbol{v}$$

$$\left| \frac{d\boldsymbol{v}}{dt} \right| = |\boldsymbol{v}| \omega$$

$\omega$  : vitesse angulaire