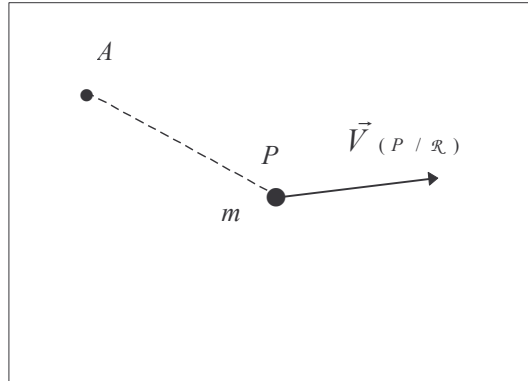


TORSEUR CINETIQUE

C'est le torseur dont la résultante est le vecteur quantité de mouvement.

I DEFINITION POUR UN POINT MATERIEL



On appelle quantité de mouvement du point P dans son mouvement par rapport à un repère \mathcal{R} la quantité :

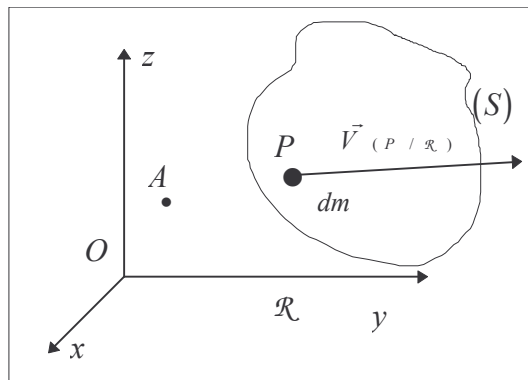
$$\vec{R}_c = m \vec{V}_{(P/\mathcal{R})} \quad [M][L][T]^{-1}$$

On appelle moment cinétique en un point A du point P dans son mouvement par rapport à un repère \mathcal{R} la quantité :

$$\vec{\sigma}_{A(P/\mathcal{R})} = A\vec{P} \wedge m \vec{V}_{(P/\mathcal{R})} \quad [M][L]^2[T]^{-1}$$

II DEFINITION DU TORSEUR CINETIQUE D'UN SOLIDE

Soit un solide (S) en mouvement par rapport à un repère $\mathcal{R}(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$. Au point courant P on associe la masse élémentaire dm .



Le torseur cinétique associé à l'ensemble des quantités de mouvement de chaque point du solide a pour éléments de réduction en A :

$$[Ci_{(S/\mathcal{R})}] = \left[\vec{R}_c(S/\mathcal{R}) = \int_S \vec{V}_{(P/\mathcal{R})} dm \quad \vec{\sigma}_A(S/\mathcal{R}) = \int_S A\vec{P} \wedge \vec{V}_{(P/\mathcal{R})} dm \right]_A$$

où :

- $\vec{R}_c(S/\mathcal{R})$ est la résultante cinétique,
- $\vec{\sigma}_A(S/\mathcal{R})$ est le moment cinétique au point A .

Ces quantités sont liées par la relation classique de changement de point du champ des moments d'un torseur. Soit :

$$\vec{\sigma}_A(S/\mathcal{R}) = \vec{\sigma}_B(S/\mathcal{R}) + A\vec{B} \wedge \vec{R}_c(S/\mathcal{R})$$

III EXPRESSION DE LA RESULTANTE CINETIQUE

On a :

$$m O\vec{G} = \int_S O\vec{P} dm$$

\vec{O} désigne G le centre d'inertie du solide (S) et m sa masse. En dérivant par rapport au temps dans le repère $\mathcal{R}(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$:

$$m \left(\frac{d}{dt} O\vec{G} \right)_{\mathcal{R}} = \int_S \left(\frac{d}{dt} O\vec{P} \right)_{\mathcal{R}} dm$$

$$m \vec{V}_{(G/\mathcal{R})} = \int_S \vec{V}_{(P/\mathcal{R})} dm$$

Finalement :

$$\vec{R}_c(S/\mathcal{R}) = m \vec{V}_{(G/\mathcal{R})}$$

La résultante cinétique est la quantité de mouvement du centre d'inertie G affecté de la masse totale m .

IV EXPRESSION DU MOMENT CINETIQUE D'UN SOLIDE RIGIDE

Soit un point A du solide (S). On a :

$$\vec{V}_{(P \in S/\mathcal{R})} = \vec{V}_{(A \in S/\mathcal{R})} + P\vec{A} \wedge \vec{\Omega}_{S/\mathcal{R}}$$

Ainsi le moment cinétique devient :

$$\vec{\sigma}_A(S/\mathcal{R}) = \int_S A\vec{P} \wedge \vec{V}_{(P/\mathcal{R})} dm = \int_S A\vec{P} \wedge \vec{V}_{(A \in S/\mathcal{R})} dm + \int_S A\vec{P} \wedge (\vec{\Omega}_{S/\mathcal{R}} \wedge A\vec{P}) dm$$

$$\vec{\sigma}_A(S/\mathcal{R}) = \int_S A\vec{P} dm \wedge \vec{V}_{(A \in S/\mathcal{R})} + [I_{A,B}(S)] \cdot \vec{\Omega}_{S/\mathcal{R}} = m A\vec{G} \wedge \vec{V}_{(A \in S/\mathcal{R})} + [I_{A,B}(S)] \cdot \vec{\Omega}_{S/\mathcal{R}}$$

Finalement :

$$A \in S \quad \vec{\sigma}_{A(S/\mathcal{R})} = [I_{A,B}(S)] \cdot \vec{\Omega}_{S/\mathcal{R}} + A\vec{G} \wedge m \vec{V}_{(A \in S/\mathcal{R})}$$

Cas particuliers où le second terme s'annule:

- si A est un point fixe du solide (S) dans son mouvement par rapport à $\mathcal{R}(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$, le moment cinétique en A s'écrit :

$$\vec{\sigma}_{A(S/\mathcal{R})} = [I_{A,B}(S)] \cdot \vec{\Omega}_{S/\mathcal{R}}$$

- si A est le centre d'inertie G , le moment cinétique s'écrit :

$$\vec{\sigma}_{G(S/\mathcal{R})} = [I_{G,B}(S)] \cdot \vec{\Omega}_{S/\mathcal{R}}$$

Si A n'est pas un point du solide (S), on applique la relation de changement de point vers un point où le moment cinétique a une expression simple, par exemple G :

$$\vec{\sigma}_{A(S/\mathcal{R})} = \vec{\sigma}_{G(S/\mathcal{R})} + A\vec{G} \wedge \vec{R}_c(S/\mathcal{R})$$

Ce qui donne (Théorème de Koenig) :

$$\forall A \quad \vec{\sigma}_{A(S/\mathcal{R})} = [I_{G,B}(S)] \cdot \vec{\Omega}_{S/\mathcal{R}} + A\vec{G} \wedge m \vec{V}_{(G/\mathcal{R})}$$

V APPLICATION : BARRE EN ROTATION