



TD6-Vibration forcée d'un système à un degré de liberté

Exercice 1

Pour le système illustré ci-dessous, x et y désignent respectivement les déplacements absolus de la masse m et de l'extrémité Q du k . $m = 2 \text{ kg}$; $c = 4 \text{ Ns/m}$; $k = 100 \text{ N/m}$; $Y = 1 \text{ cm}$ et $\Omega = 20 \text{ rad/s}$.

Déterminer l'équation de mouvement du système.

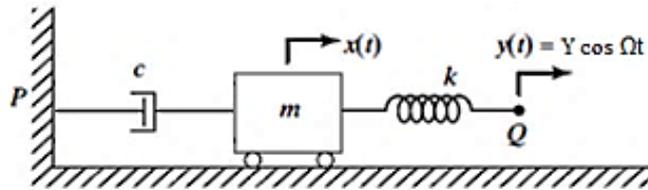
Calculer la pulsation propre, l'amortissement critique et le facteur d'amortissement.

Donner l'expression de la réponse $x_h(t)$ dans le cas où $y(t) = 0$.

Calculer le déplacement statique X_0 de m si $y(t) = Y$.

Calculer l'amplitude et la phase de la réponse forcée $x_p(t)$

Donner la réponse totale dans le cas où les conditions initiales sont nulles.



Exercice 2

Une tige AB de masse m , de longueur l et de moment d'inertie $I_G = \frac{1}{12} ml^2$, est articulée au point A . Au point C est fixé un amortisseur de coefficient d'amortissement c , et au point D est fixé un ressort de constante de raideur k .

(En équilibre statique la tige est horizontale, c-à-d son poids est compensé.)

- Déterminer l'équation de mouvement du système (θ est faible). En déduire la pulsation propre ω_n .
- Quelle est la valeur de c qui correspond à l'amortissement critique ?
- La tige est soumise à une moment harmonique $M(t) = M_0 \sin \Omega t$. Quelle la réponse totale du système dans le cas d'un amortissement sous critique et de conditions initiales nulles $\theta(0) = \dot{\theta}(0) = 0$.

