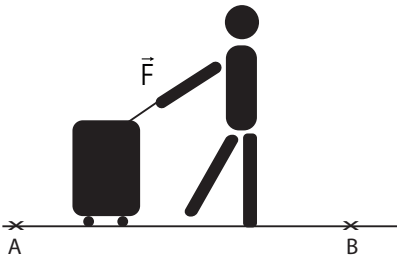


# Chapitre 04 Travail et énergie mécanique

## J'APPRENDS

### 1. Définition du travail d'une force constante

Lorsqu'un système se déplace d'un point A vers un point B sous l'action d'une force constante  $\vec{F}$ , il acquiert de l'énergie qu'on appelle travail de la force  $\vec{F}$  (figure 1)



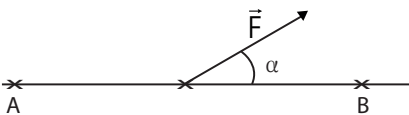
Lorsqu'on tire une valise pour la déplacer du point A vers le point B, on dépense de l'énergie (sous forme d'ATP consommée par les muscles).

Cette énergie est transférée à la valise et se manifeste sous forme d'énergie cinétique.

Le travail d'une force constante  $\vec{F}$  fourni lors du déplacement du système d'un point A vers un point B est égale au produit scalaire de la force  $\vec{F}$  par le vecteur de déplacement  $\overline{AB}$ .

$$\begin{aligned} W(\vec{F})_{A \rightarrow B} &= \vec{F} \cdot \overline{AB} \\ &= F \times AB \times \cos \alpha \\ &\text{(figure 2)} \end{aligned}$$

$W(\vec{F})_{A \rightarrow B}$  travail de la force  $\vec{F}$  en Joules (J)  
 $\vec{F}$  force en Newton (N)  
 $\overline{AB}$  vecteur de déplacement de norme AB en mètres (m)  
 $\alpha$  angle entre les vecteurs  $\overline{AB}$  et  $\vec{F}$



Travail d'une force  $\vec{F}$

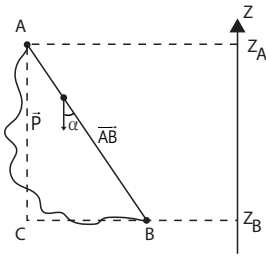
$$W(\vec{F})_{A \rightarrow B} > 0 \text{ si } 0 \leq \alpha < \frac{\pi}{2} \text{ (Travail moteur)}$$

$$W(\vec{F})_{A \rightarrow B} = 0 \text{ si } \alpha = \frac{\pi}{2} \text{ (Travail nul)}$$

$$W(\vec{F})_{A \rightarrow B} < 0 \text{ si } \frac{\pi}{2} < \alpha < \pi \text{ (Travail résistant)}$$

## 2. Travaux de forces usuelles

### 2.1. Travail du poids dans un champ de pesanteur uniforme



$$W(\vec{P})_{A \rightarrow B} = \vec{P} \cdot \overline{AB}$$

$$= P \cdot AB \times \cos \alpha$$

or dans le triangle ABC,  $\widehat{CAB}$  (angles correspondants)

$$\cos \alpha = \frac{AC}{AB}$$

$$\text{d'où } AB \times \cos \alpha = AC$$

#### Travail du poids

En remplaçant dans l'expression du travail on a :

$$W(\vec{P})_{A \rightarrow B} = P \times AC$$

$$W(\vec{P})_{A \rightarrow B} = mg(z_A - z_C)$$

$$W(\vec{P})_{A \rightarrow B} = mg(z_A - z_B)$$

D'après ce résultat, le travail du poids ne dépend que des côtes  $z_A$  et  $z_B$  des points A et B. On dit que le travail du poids est indépendant du chemin suivi. Le poids est une force conservative.

De manière générale pour une force conservative, on doit avoir l'intégrale

$W(\vec{F})_{A \rightarrow B} = \int_A^B \vec{F} d\vec{r}$  indépendante de la manière dont le point matériel soumis à

cette force, se déplace de A à B, et dépendant seulement des coordonnées de A et B. Cela signifie que  $W(\vec{F})_{A \rightarrow B} = f(B) - f(A)$ .

Si on applique au travail du poids, on obtient :  $W = \int_A^B \vec{P} d\vec{r}$

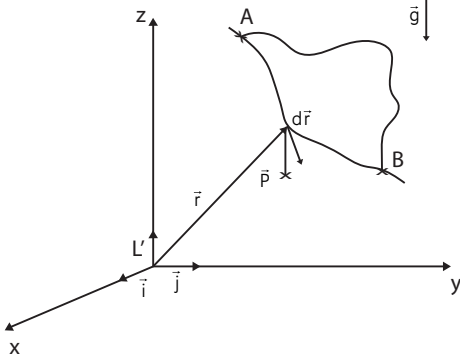
$$W = \int_A^B m\vec{g} d\vec{r}$$

or pour des faibles altitudes

$$\vec{g} = \overline{\text{constante}}$$

$$\text{donc } W = m\vec{g} \int_A^B d\vec{r} = m\vec{g}[\vec{r}]_A^B$$

$$m\vec{g}(\overline{OB} - \overline{OA}) = m\vec{g}(\overline{AO} + \overline{OB})$$



$$= m\vec{g}\overline{AB} \text{ or } \begin{vmatrix} 0 \\ \vec{g} \\ g \end{vmatrix} \overline{AB} \begin{vmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \\ z_B - z_A \end{vmatrix}$$

$$\text{si } \vec{u}(y) \begin{matrix} x \\ z \end{matrix} \text{ et } \vec{u}(y') \begin{matrix} x' \\ z' \end{matrix}$$

$$\text{alors } \vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'$$

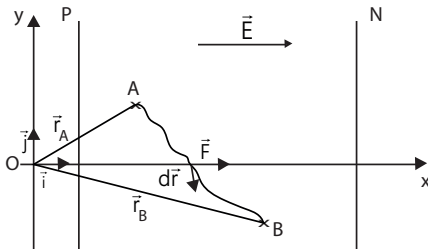
$$\text{d'où } W = m[0 \times (x_B - x_A) + 0(y_B - y_A) + g(z_B - z_A)]$$

$$W = mg(z_B - z_A)$$

Le travail des poids ne dépend donc que des côtés  $z_B - z_A$  des points A et B et pas du chemin suivi pour aller d'un point à l'autre.

## 2.2. Travail de la force électrique dans un champ électrostatique uniforme

Une particule de charge  $q$  qui se déplace d'un point A vers un point B, P chargée positivement et N chargée négativement, est soumise à une force  $\vec{F}$  telle que  $\vec{F} = q\vec{E}$  avec  $\vec{E}$  intensité du champ électrique  $n \text{ Nm}^{-1}$  (figure 5).



Une charge  $q > 0$  est soumise à la force  $\vec{F} = q\vec{E}$  lors de son déplacement de A vers B.

$$W(\vec{F})_{A \rightarrow B} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$= \int_A^B q\vec{E} \cdot d\vec{r} = q\vec{E} \int_A^B d\vec{r} = q\vec{E} [\vec{r}]_A^B$$

$$= q\vec{E}(\vec{r}_B - \vec{r}_A) = q\vec{E}(\overline{OB} - \overline{OA}) = q\vec{E} \cdot \overline{AB}$$

$$\text{or } \vec{E} \begin{vmatrix} E \\ 0 \end{vmatrix} \overline{AB} \begin{vmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{vmatrix}$$

$$\text{d'où } W(\vec{F})_{A \rightarrow B} = q(E(x_B - x_A) + 0(y_B - y_A))$$

$$W(\vec{F})_{A \rightarrow B} = qE(x_B - x_A)$$

$$\text{or } U_{AB} = E(x_B - x_A)$$

$$\text{d'où } W(\vec{F})_{A \rightarrow B} = qU_{AB}$$

Le travail de la force électrique  $\vec{F}$  qui s'exerce sur une particule de charge  $q$  est indépendant du chemin suivi. Il ne dépend que des abscisses  $x_A$  et  $x_B$  des points A et B. La force électrique est alors une force conservative.

### 2.3. Travail d'une force de frottement d'intensité constante

La force du frottement n'est pas une force conservative.

Son travail dépend du chemin suivi.

Lorsque le chemin entre les points A et B est une droite,

$$W(\vec{F})_{A \rightarrow B} = \vec{F} \cdot \overline{AB} = f \times AB \times \cos \alpha =$$

$$= f \times AB \times \cos \pi =$$

$$= -f \times AB < 0 \text{ (figure 6)}$$

Le travail de la force de frottement étant négatif, le système perd de l'énergie sous forme de chaleur.



$\vec{f}$  et  $\overline{AB}$  sont des vecteurs de même direction mais de sens opposé donc

$$W(\vec{F})_{A \rightarrow B} < 0$$

## 3. Conservation de l'énergie mécanique

### 3.1. Définition de l'énergie mécanique

L'énergie mécanique d'un système est définie comme la somme de son énergie cinétique et de ses énergies potentielles.

$$E_m = E_c + E_p$$

Il existe plusieurs types d'énergie potentielle, chacune étant associée à une force conservative.

L'énergie potentielle  $E_{pp}$  de la pesanteur est associée au poids.

L'énergie potentielle  $E_{pel}$  électrique est associée à la force électrique.

L'énergie potentielle  $E_{pe}$  élastique est associée à la tension d'un ressort élastique et ainsi de suite.

## 4. Conservation et non conservation de l'énergie mécanique

Lorsqu'un système n'est soumis qu'à des forces conservatives, son énergie mécanique reste constante, donc  $\Delta E_m = 0$ .

Si le système est sous l'action d'au moins une force non conservative, son énergie mécanique varie.

La variation de l'énergie mécanique d'un système, en mouvement entre deux points A et B, est égale à la somme des travaux de forces non conservatives qui agissent sur le système lors de son déplacement de A à B.

$$\Delta E_{m_{A \rightarrow B}} = \sum W(\vec{F})_{A \rightarrow B}$$

Dans le cas de deux forces non conservatives  $\vec{F}_1$  et  $\vec{F}_2$

$$\Delta E_{m_{A \rightarrow B}} = W(\vec{F}_1)_{A \rightarrow B} + W(\vec{F}_2)_{A \rightarrow B}$$

$$E_m(B) - E_m(A) = W(\vec{F}_1)_{A \rightarrow B} + W(\vec{F}_2)_{A \rightarrow B}$$