

DM – Correction – Pendule pesant magnétique

1 - Notons A l'extrémité inférieure de la tige. Le courant est orienté de O vers A donc :

$$\vec{F}_L = I \vec{OA} \wedge \vec{B} = I(l\vec{e}_r) \wedge (-B\vec{u}_z) \quad \text{soit} \quad \boxed{\vec{F}_L = IlB\vec{e}_\theta.}$$

2 - Moment : $\vec{\Gamma}_O(\vec{F}_L) = \frac{\vec{OA}}{2} \wedge \vec{F}_L = \frac{l}{2}\vec{e}_r \wedge IlB\vec{e}_\theta = \frac{Il^2B}{2}\vec{e}_z$ et donc

$$\boxed{\Gamma_{Oz}(\vec{F}_L) = \frac{Il^2B}{2}.}$$

3 - ★ Liaison pivot : on la suppose parfaite donc son moment est nul.

★ Poids : il s'applique en G , au milieu de la tige, et sa résultante est $\vec{P} = m\vec{g}$. Le moment vectoriel en O vaut donc

$$\vec{\Gamma}_O(\vec{P}) = \vec{OG} \wedge m\vec{g} = OG \times mg \times \sin \theta \times (-\vec{e}_z)$$

($-\vec{e}_z$ se voit avec la main droite). Par projection selon \vec{e}_z on en déduit :

$$\boxed{\Gamma_{Oz}(\vec{P}) = -\frac{mgl}{2} \sin \theta.}$$

4 - Lorsque le pendule est à l'équilibre,

$$\Gamma_{Oz}(\vec{P}) + \Gamma_{Oz}(\vec{F}_L) = 0 \quad \text{soit} \quad -\frac{mgl}{2} \sin \theta_{\text{eq}} + \frac{Il^2B}{2} = 0$$

et θ_{eq} est donc tel que

$$\boxed{\sin \theta_{\text{eq}} = \frac{IlB}{mg}.}$$

Il y a deux solutions, symétriques par rapport à $\pi/2$.

De plus, elles n'existent que si $\frac{IlB}{mg} \leq 1$. Dans le cas contraire, la force de Laplace est assez forte pour faire continuellement tourner le pendule.

5 - D'après la loi du moment cinétique,

$$J\ddot{\theta} = -\frac{mgl}{2} \sin \theta + \frac{Il^2B}{2}$$

ce qui s'écrit sous forme canonique

$$\boxed{\ddot{\theta} + \omega_0^2 \sin \theta = kI \quad \text{avec} \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{mgl}{2J}} \quad \text{et} \quad k = \frac{l^2B}{2J}.}$$

6 - L'équation du mouvement se linéarise en

$$\ddot{\theta} + \omega_0^2 \theta = kI$$

Les solutions sont du type $\theta(t) = A \cos \omega_0 t + B \sin \omega_0 t + \theta_{\text{particulière}}$.

On trouve $\theta_{\text{particulière}}$ en la supposant constante : on a $\omega_0^2 \theta_{\text{particulière}} = kI$ d'où $\theta_{\text{particulière}} = \frac{kI}{\omega_0^2}$.

$$\text{Donc } \theta(t) = A \cos \omega_0 t + B \sin \omega_0 t + \frac{kI}{\omega_0^2}.$$

$$\text{CI1 : } \theta(0) = \theta_0 \text{ donc } A + \frac{kI}{\omega_0^2} = \theta_0 \text{ donc } A = \theta_0 - \frac{kI}{\omega_0^2}.$$

$$\text{CI2 : } \dot{\theta}(0) = 0. \text{ Or } \dot{\theta}(t) = A\omega_0 \sin \omega_0 t + B\omega_0 \cos \omega_0 t. \text{ Donc } \omega_0 B = 0 \text{ et donc } B = 0.$$

$$\text{Finalement, } \boxed{\theta(t) = \left(\theta_0 - \frac{kI}{\omega_0^2} \right) \cos \omega_0 t + \frac{kI}{\omega_0^2}.$$

La période est (on pouvait le dire avant la résolution) :

$$\boxed{T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{2J}{mgl}}.$$