

M7 – FORCES CENTRALES CONSERVATIVES – CAS DE L'INTERACTION NEWTONNIENNE

OBJECTIFS

- Un point fréquemment rencontré en physique concerne le mouvement d'un point matériel soumis à une force constamment dirigée vers un point fixe – qu'on appelle « **force centrale** » (→ Cf §I). cette situation se rencontre en particulier :
 - à l'**échelle microscopique**, avec, dans le cadre de la mécanique classique, par exemple, le cas d'un électron soumis à l'action d'un noyau atomique,
 - à l'**échelle astronomique** lorsque nous observons, par exemple, le mouvement des astres soumis à la force de gravitation du Soleil.
 - L'étude de ce problème est grandement simplifiée par :
 - l'utilisation des deux théorèmes généraux de la mécanique du point : le **Théorème du Moment Cinétique** rencontré dans la leçon **M6** (→ Cf §II) et le **Théorème de l'Énergie Mécanique** connu depuis la leçon **M3** (→ Cf §III).
 - l'introduction de la notion d'« **énergie potentielle effective** » (→ Cf §IV).
 - La seconde partie de ce cours (§V) concerne l'**interaction newtonnienne** avec l'étude spécifique du mouvement d'un point matériel dans le champ gravitationnel créé par une masse ponctuelle fixe.
- Les résultats obtenus peuvent être appliqués à la majorité des mouvements observés en astronomie : ceux des planètes autour d'une étoile et des satellites naturels ou artificiels autour des planètes. Dans la leçon **M10**, nous verrons comment réutiliser ces résultats dans le cas où le centre de force n'est pas fixe.



Comète Hale-Bopp vue de la Terre en 1997

I Forces centrales conservatives

I.1 Champ de forces centrales

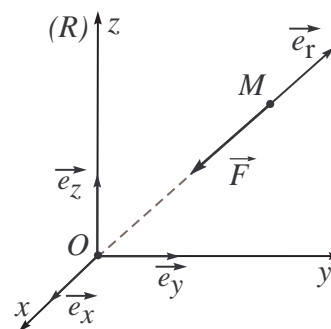
◇ **Définition** : Soit O un point fixe du référentiel \mathcal{R} d'étude.

• Lorsqu'en tout point M de l'espace, un point matériel est soumis à une force $\vec{F}(M)$ colinéaire au vecteur \vec{OM} , on parle de **champ de forces centrales** :

$$\forall M \in \mathcal{E} \quad \vec{OM} \times \vec{F}(M) = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{F} \text{ est une force centrale}$$

- On appelle O le **centre de force**.
- Avec la définition du vecteur unitaire \vec{e}_r des coordonnées sphériques $\vec{e}_r = \frac{\vec{OM}}{OM}$, on peut écrire :

$$\vec{F}(M) = F(M) \vec{e}_r$$



I.2 Champ de forces centrales conservatives

■ **Propriété** : Un champ de forces du type $\vec{F}(M) = F(r) \vec{e}_r$, avec $r = OM$ et $\vec{e}_r = \frac{\vec{OM}}{OM}$ est un champ de **forces centrales conservatives**.

Alors, \vec{F} dérive de l'**énergie potentielle** \mathcal{E}_p telle que $F(r) = -\frac{d\mathcal{E}_p}{dr} \Leftrightarrow \vec{F} = -\frac{d\mathcal{E}_p}{dr} \vec{e}_r$

Démonstration : On revient à la définition d'une force conservative :

$$\vec{F} \text{ est conservative} \Leftrightarrow \delta W(\vec{F}) = -d\mathcal{E}_p$$

Comme $\vec{OM} = r\vec{e}_r$, on a $d\vec{OM} = dr\vec{e}_r + rd\vec{e}_r$, avec $\vec{e}_r \perp d\vec{e}_r$ — c'est-à-dire $\vec{e}_r \cdot d\vec{e}_r = 0$ ¹
Donc, pour une force centrale du type $\vec{F}(M) = F(r)\vec{e}_r$:

$$\delta W(\vec{F}) = \vec{F} \cdot d\vec{OM} = \vec{F}(M) = F(r)\vec{e}_r \cdot (dr\vec{e}_r + rd\vec{e}_r) = F(r)dr$$

Par identification, on en déduit :

$$F(r) = -\frac{d\mathcal{E}_p}{dr}$$

I.3 Exemples de forces centrales conservatives :

(1) Force de rappel élastique : un ressort (ou un élastique toujours tendu), de longueur $l = OM = r$, dont une extrémité est fixe en O exerce sur un mobile attaché à son autre extrémité M une force :

$$\vec{F}_{el} = -k(r - l_0)\vec{e}_r = -\frac{d\mathcal{E}_{p,el}}{dr}\vec{e}_r \Leftrightarrow \mathcal{E}_{p,el} = \frac{1}{2}k(r - l_0)^2 + \text{Cte} \xrightarrow[\text{avoir } \mathcal{E}_p(l_0)=0]{\text{Cte}=0 \text{ pour}} \mathcal{E}_{p,el} = \frac{1}{2}k(r - l_0)^2$$

(2) Force coulombienne : un noyau d'or, de charge $Q = Ze$, placé en O exerce sur un ion hélium, de charge $q = 2e$, localisé en M , une force :

$$\vec{F}_e = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q \cdot Q}{r^2} \vec{e}_r = -\frac{d\mathcal{E}_{p,e}}{dr}\vec{e}_r \Leftrightarrow \mathcal{E}_{p,e} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q \cdot Q}{r} + \text{Cte} \xrightarrow[\text{avoir } \mathcal{E}_p(\infty)=0]{\text{Cte}=0 \text{ pour}} \mathcal{E}_{p,e} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q \cdot Q}{r}$$

(3) Force gravitationnelle : un astre de symétrie sphérique, de masse m_O , de centre O , de rayon R , exerce sur un point matériel M , de masse m , restant à la distance $r = OM > R$, une force :

$$\vec{F}_g = -\mathcal{G} \frac{m \cdot m_O}{r^2} \vec{e}_r = -\frac{d\mathcal{E}_{p,g}}{dr}\vec{e}_r \Leftrightarrow \mathcal{E}_{p,g} = -\mathcal{G} \frac{m \cdot m_O}{r} + \text{Cte} \xrightarrow[\text{avoir } \mathcal{E}_p(\infty)=0]{\text{Cte}=0 \text{ pour}} \mathcal{E}_{p,g} = -\mathcal{G} \frac{m \cdot m_O}{r}$$

II Propriétés des mouvements à force centrale

II.1 Conservation du moment cinétique

• **Système, référentiel et bilan des forces :** Soit $\mathcal{S} = \{M, m\}$, un point matériel de masse m , étudié dans un référentiel galiléen \mathcal{R} , soumis à une résultante des forces qui s'assimile à une **force centrale** $\vec{F} = F(M)\vec{e}_r$, de centre de force O (O est donc fixe dans \mathcal{R}).

• Le **Théorème du Moment Cinétique** appliqué à M :

$$\left(\frac{d\vec{L}_{O/\mathcal{R}}(M)}{dt} \right)_{\mathcal{R}} = \vec{\mathcal{M}}_O(\vec{F}) = \vec{OM} \times \vec{F} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{L}_{O/\mathcal{R}}(M) = \vec{\text{Cte}}$$

Propriété 1 : Pour un point matériel subissant seulement une force centrale de centre O , il y a **conservation du moment cinétique évalué en O** : $\vec{L}_{O/\mathcal{R}}(M) = \vec{\text{Cte}}$

Rq1 : Pour connaître ce vecteur constant, il suffit de connaître les conditions initiales (\vec{OM}_0, \vec{v}_0) du point M :

$$\vec{L}_{O/\mathcal{R}}(M) = \vec{\text{Cte}} = \vec{OM}_0 \times m\vec{v}_0$$

Rq2 : On peut définir un vecteur \vec{C} (appelé par certains, « vecteur cinématique ») tel que $\vec{C} = \frac{\vec{L}_{O/\mathcal{R}}(M)}{m} = \vec{OM} \times \vec{v}_{M/\mathcal{R}}$.

Ce vecteur est également constant, et fixé par les **C.I.** : $\vec{C} = \vec{\text{Cte}} = \vec{OM}_0 \times \vec{v}_0$

1. En effet, pour un vecteur unitaire \vec{e}_r , on a $\|\vec{e}_r\|^2 = 1 \Rightarrow d\|\vec{e}_r\|^2 = d(\vec{e}_r \cdot \vec{e}_r) = \begin{cases} d1 = 0 \\ 2\vec{e}_r \cdot d\vec{e}_r \end{cases}$

II.2 Mouvement plan**II.3 Loi des aires**