



M6 · Mécanique de rotation du point

I - Introduction

I.1 - Approche qualitative

I.2 - Approche par analogie

II - Les grandeurs de la mécanique de rotation

II.1 - Vitesse angulaire

II.2 - Moment cinétique

a) Cas du point matériel

b) Cas d'un ensemble de points

II.3 - Moment d'inertie

II.4 - Moment d'une force

a) Définition

b) Bras de levier

II.5 - Bilan

III - Théorème du moment cinétique

III.1 - Énoncé (TMC)

III.2 - Conservation du moment cinétique

IV - Application : le pendule simple

Capacités exigibles du chapitre

- **Définir** le vecteur vitesse angulaire.

II.1

$$\vec{\omega} = \dot{\theta} \vec{u}_\Delta$$

- **Définir** le moment cinétique d'un point matériel M par rapport à un axe Δ ou par rapport à un point O.

II.2.a

$$\vec{L}_O(M) = \overrightarrow{OM} \wedge \vec{p} \quad \text{et} \quad L_\Delta(M) = \vec{L}_O \cdot \vec{u}_\Delta$$

- **Définir** le moment cinétique d'un système discret de points $S = \{M_i\}$.

II.2.b

$$L_\Delta(S) = \sum_i L_\Delta(M_i) = \left(\sum_i \overrightarrow{OM}_i \wedge \vec{p}_i \right) \cdot \vec{u}_\Delta$$

- **Définir & Établir** le moment d'inertie d'un point matériel par rapport à un axe Δ .

II.3

$$J_\Delta = mr^2$$

- **Définir** le moment d'une force \vec{F} par rapport à un axe Δ ou par rapport à un point O.

II.4.a

$$\vec{\mathcal{M}}_O(\vec{F}) = \overrightarrow{OM} \wedge \vec{F} \quad \text{et} \quad \mathcal{M}_\Delta(\vec{F}) = \vec{\mathcal{M}}_O \cdot \vec{u}_\Delta$$

- **Déterminer** le moment d'une force par rapport à un axe Δ en utilisant le bras de levier.

II.4.b

$$\mathcal{M}_\Delta(\vec{F}) = \pm d \|\vec{F}_\perp\|$$

- **Énoncer** le théorème du moment cinétique par rapport à un axe fixe Δ ou par rapport à un point fixe O dans un référentiel galiléen.

III.1

$$\frac{d\vec{L}_O}{dt} = \sum \vec{\mathcal{M}}_O(\vec{F}_{ext}) \quad \text{et} \quad \frac{dL_\Delta}{dt} = \sum \mathcal{M}_\Delta(\vec{F}_{ext})$$

- Connaître les cas où le moment cinétique se conserve.

III.2