

1. Le référentiel terrestre est supposé galiléen.  $M$  est soumis à son poids, à la réaction verticale du support, à la tension du fil  $\vec{F} = F\vec{u}_x$  et à la tension du ressort  $\vec{T} = -k(x - \ell_0)\vec{u}_x$ .

$M'$  est soumis à la tension du fil  $\vec{F}' = -F'\vec{u}_z$  et à son poids.

À l'équilibre, en l'absence de frottement du fil sur la poulie  $F = F'$ . Le pfd appliqué aux deux masses donne :

$$m\ddot{x} = -k(x - \ell_0) + F = 0$$

$$m'\ddot{z} = m'g - F = 0 \text{ D'où}$$

$$x = x_{\acute{e}q} = \ell_0 + \frac{m'g}{k}$$

2. Le fil est inextensible  $\ddot{z} = \ddot{x} \implies (m + m')\ddot{x} = m'g - k(x - \ell_0)$ , soit avec  $u = x - x_{\acute{e}q}$ ,

$(m + m')\ddot{u} = -ku$ , d'où la période (homogène)

$$T = 2\pi\sqrt{\frac{m + m'}{k}}$$

3. Les deux tensions du fil de part et d'autre de la poulie ne sont plus égales.

$$m\ddot{x} = -k(x - \ell_0) + F$$

$$m'\ddot{z} = m'g - F'$$

La poulie est soumise aux tensions des fils opposées aux précédentes, le fil étant sans masse, aux actions d'axe dont le moment par rapport à l'axe de rotation est nul (pas de frottement), et à son poids dont le moment par rapport à l'axe est nul, le centre d'inertie étant sur l'axe. On applique le théorème du moment cinétique à la poulie, en projection par rapport à son axe :

$$J\ddot{\theta} = R(F' - F)$$

Pas de glissement du fil sur la poulie, donc  $\ddot{x} = \ddot{z} = R\ddot{\theta}$

D'où en sommant :  $(m + m' + \mu/2)\ddot{u} = -ku$ , soit

$$T' = 2\pi\sqrt{\frac{m + m' + \mu/2}{k}}$$

4.  $M$  est soumis à son poids, à la réaction verticale du support  $\vec{R}_N$  et à la réaction tangentielle  $\vec{R}_T$ , à la tension du fil  $\vec{F} = F\vec{u}_x$  et à la tension du ressort  $\vec{T} = -k(x - \ell_0)\vec{u}_x$ .

$M'$  est soumis à la tension du fil  $\vec{F}' = -F'\vec{u}_z$  et à son poids.

À l'équilibre, en l'absence de frottement du fil sur la poulie  $F = F'$ . Le pfd appliqué aux deux masses donne :

$$-k(x - \ell_0) + F + R_T = 0$$

$$R_N = mg$$

$$m'g - F = 0$$

D'où  $R_T = k(x - \ell_0) - m'g$ . L'équilibre nécessite  $|R_T| \leq f_s R_N$ , soit  $|k(x - \ell_0) - m'g| \leq f_s mg$

Pour  $k(x - \ell_0) - m'g > 0$ ,  $k(x - \ell_0) - m'g < f_s mg \implies \ell_0 + \frac{g}{k}m' \leq x \leq \ell_0 + \frac{g}{k}(m' + f_s m)$ .

Pour  $k(x - \ell_0) - m'g < 0$ ,  $-k(x - \ell_0) + m'g < f_s mg \implies \ell_0 + \frac{g}{k}(m' - f_s m) \leq x \leq \ell_0 + \frac{g}{k}m'$

Finalement, il y a une plage de valeurs possibles pour l'équilibre :

$$\ell_0 + \frac{g}{k}(m' - f_s m) \leq x \leq \ell_0 + \frac{g}{k}(m' + f_s m)$$