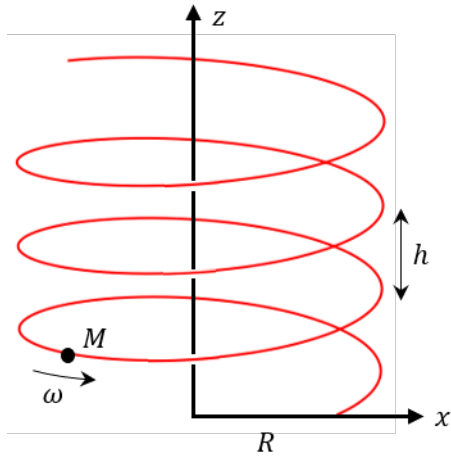
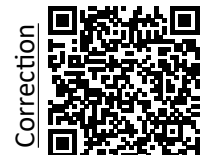


Piste hélicoïdale

Soit une piste hélicoïdale de rayon R et de pas $h = 2\pi R$ centré sur l'axe (Oz) vertical. On se place en coordonnées cylindriques. Un point M se trouvant initialement en $z = 0$ et $\theta = 0$ parcourt la piste avec une vitesse angulaire ω constante.

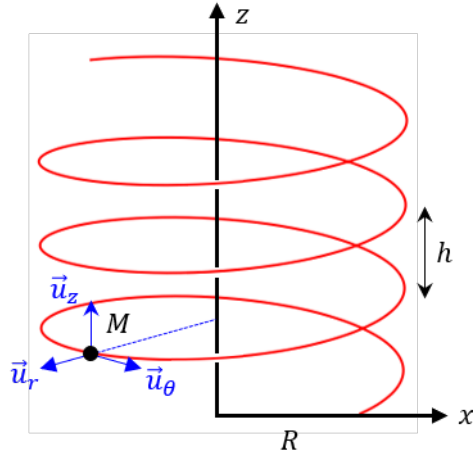


- 1) Reproduire le schéma et indiquer les vecteurs de base au niveau du point M .
- 2) Déterminer la relation entre $z(t)$ et $\theta(t)$.
- 3) Déterminer l'expression des vecteurs position, vitesse et accélération dans la base cylindrique, en fonction de R , θ et ω .
- 4) Déterminer le vecteur unitaire tangent à la trajectoire.
- 5) Déterminer le rayon de courbure R_c .



Correction

1) Schéma :



2) Dans une hélice, z croît linéairement avec θ , donc : $z = a\theta$. Or, quand $z = h = 2\pi R$, $\theta = 2\pi$. Donc :

$$\boxed{z = R\theta}$$

3) On a :

$$\begin{aligned}\overrightarrow{OM} &= R\vec{u}_r + z\vec{u}_z = R\vec{u}_r + R\theta\vec{u}_z \\ \vec{v} &= R\omega(\vec{u}_\theta + \vec{u}_z) \\ \vec{a} &= -R\omega^2\vec{u}_r\end{aligned}$$

4) Par définition du vecteur unitaire tangent à la trajectoire :

$$\vec{v} = v\vec{u}_T \Rightarrow \boxed{\vec{u}_T = \frac{\vec{u}_\theta + \vec{u}_z}{\sqrt{2}}}$$

5) Le mouvement étant uniforme, l'accélération dans la base de Frenet vaut :

$$\vec{a} = \frac{dv}{dt}\vec{u}_T + \frac{v^2}{R_c}\vec{u}_N = \frac{v^2}{R_c}\vec{u}_N$$

On en déduit :

$$\frac{v^2}{R_c} = \frac{2R^2\omega^2}{R_c} = R\omega^2 \Rightarrow \boxed{R_c = 2R}$$