

# Matlab : applications en mécanique

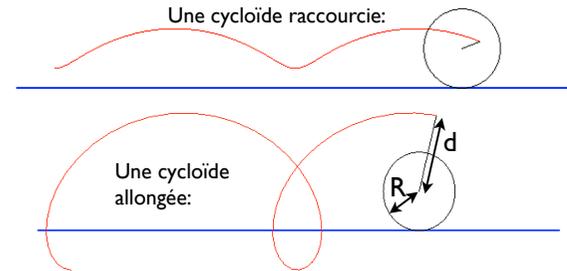
## LA207, 2011-2012

Université Pierre et Marie Curie.

TP3: Les formes mathématiques dans la nature.

Ce TP est noté, en binôme, c'est votre compte-rendu seul qui est témoin de votre travail. Vous le remettrez sur le site Sakai au format pdf comme devoir évalué «TP3 du mardi ou du vendredi».

### Trochoïdes



On désigne par trochoïde la courbe décrite par un point lié à un disque de rayon  $R$  roulant sans glisser sur une droite ( $D$ ) ; autrement dit, c'est une roulette d'un [mouvement plan sur plan](#) dont la base est une droite et la roulante un cercle.

Pour  $d < R$ , la courbe s'appelle aussi *cycloïde raccourcie* et ressemble à une sinusoïde, ce qu'elle est si l'on néglige le terme dans  $x$ .

Pour  $d = R$ , on obtient la [cycloïde](#).

Pour  $d > R$ , la courbe s'appelle aussi *cycloïde allongée* et peut prendre diverses formes, avec de plus en plus de points doubles à mesure que  $d$  augmente.

Le fait que la cycloïde allongée ait une boucle est à l'origine du paradoxe suivant :  
Montrer que, dans un train, il y a toujours une portion de matière qui se déplace en sens inverse du train.  
Réponse : le petit rebord des roues.

(source: [www.mathcurves.com](http://www.mathcurves.com))

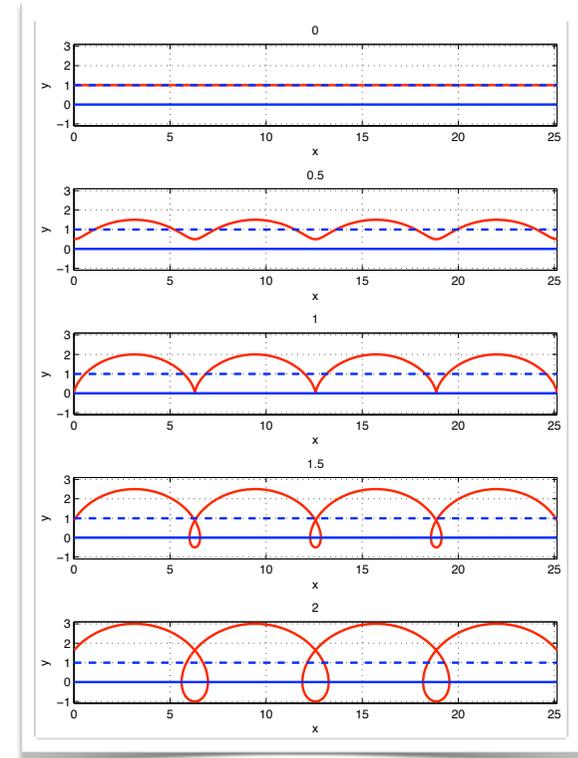
Voici l'équation des trochoïdes en coordonnées cartésiennes sous la forme d'une courbe paramétrée par la paramètre  $t$ :

$$\begin{cases} x = Rt - d \sin t \\ y = R - d \cos t \end{cases}$$

### Question 1)

Tracé de trochoïdes. Ecrivez un script qui reproduit la figure ci-contre:  $R=1$ , on fait varier  $d$  de 0 à 2; le titre de chaque sous-figure est la valeur de  $d$ . On rajoute une ligne pointillée à la hauteur du centre de la roue, et une ligne continue au niveau du sol.

Insérez le script dans votre compte rendu, ainsi que votre figure. Chaque bloc de commande du script doit être commenté, et le graphique doit être annoté.



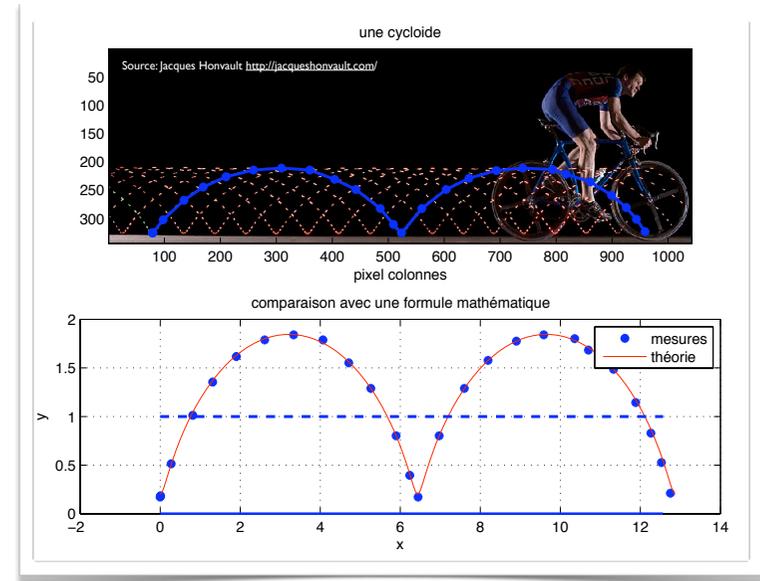
### Question 2)

Comparaison mesure/théorie. Vous disposez de l'image nommée «cycloïde.png» sur le répertoire commun du TP. Chargez là dans la mémoire de Matlab avec la fonction «imread», affichez là dans une fenêtre graphique avec la fonction «image». On va étudier la ligne de lumière verte. C'est une cycloïde raccourcie, puisq'une la source lumineuse est attachée sur un des rayons de la roue.

1) Prenez une vingtaine de points de mesure à l'aide de la fonction ginput, insérez la liste des coordonnées des points de mesure dans votre compte-rendu. Superposez ces points à l'image originale et insérez cette image dans votre compte-rendu.

2) Opérez au changement de référentiel, le nouveau référentiel a pour origine  $(x_0, y_0)$ , et l'échelle est telle que le rayon de la roue est 1. Tracez ces points dans le nouveau référentiel dans un second sous-graphique. Superposez à ces points de mesure une trochoïde théorique en choisissant les deux paramètres  $R$  et  $d$  de sorte à avoir le meilleur accord possible. Insérez votre script et la figure dans votre compte-rendu, donnez les valeurs de  $R$  et  $d$  que vous avez choisies. Expliquez quelle méthode vous avez utilisée pour estimer la valeur des paramètres  $R$  et  $d$ .

Chaque bloc de commande du script doit être commenté, et le graphique doit être annoté.



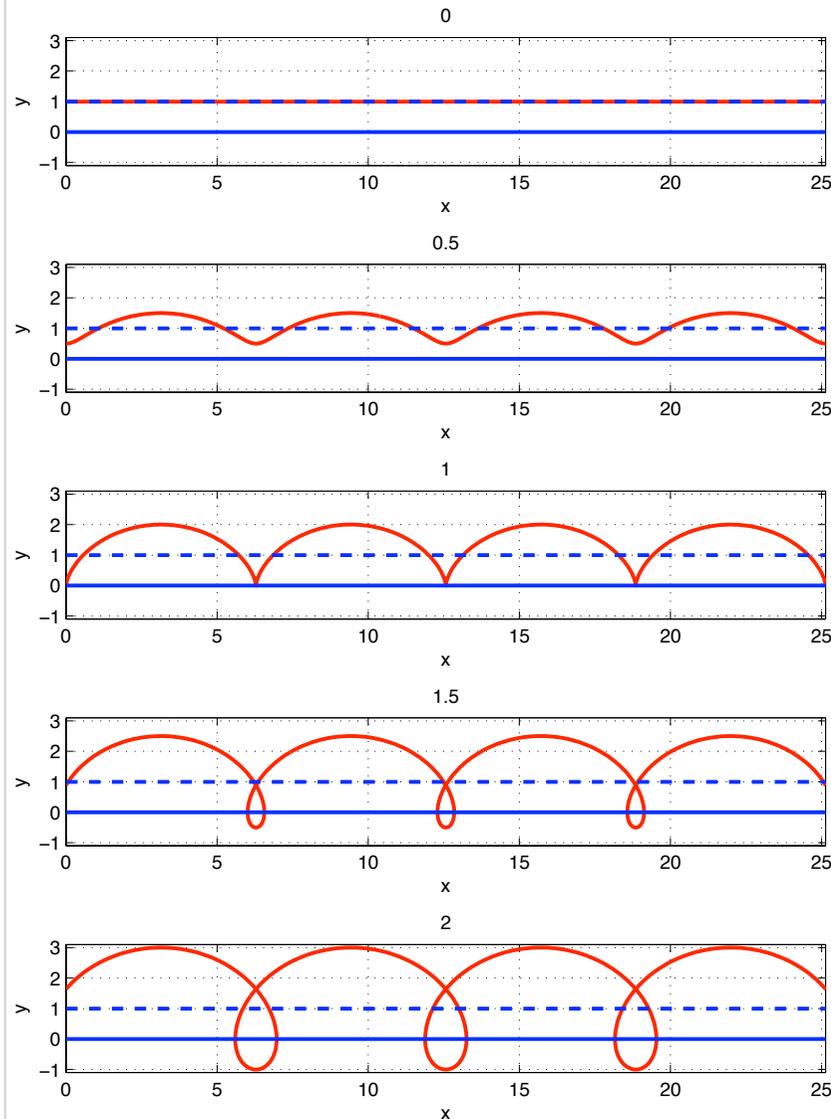
# Matlab : applications en mécanique

## LA207, 2011-2012

Université Pierre et Marie Curie.  
TP3: Les formes mathématiques dans la nature.

### Compte-rendu modèle

#### Question I.



$d=0$ , la courbe est une droite confondue avec le moyeu.

Une cycloïde raccourcie.

$d=R$ , c'est la cycloïde.

Ici deux cycloïdes allongées.

```
% pour le TP3 noté 2011-2012
clear all; clf

% une activité de traçage

% boucle sur la valeur de d
N=5;
dvec=linspace(0,2,N); % les valeurs
for ind=1:N
    subplot(N,1,ind); % le sous-graphique

    % on trace une trochoïde
    t=linspace(0,8*pi,500);
    R=1;d=dvec(ind);
    xx=R*t-d*sin(t);
    yy=R-d*cos(t);

    % on trace
    plot(xx,yy,'r','linewidth',2); grid on
    hold on

    % annotations
    axis equal; axis tight;
    axis([0,8*pi,-1.1,3.1]);
    title(d)
    xlabel('x'); ylabel('y');
end
```

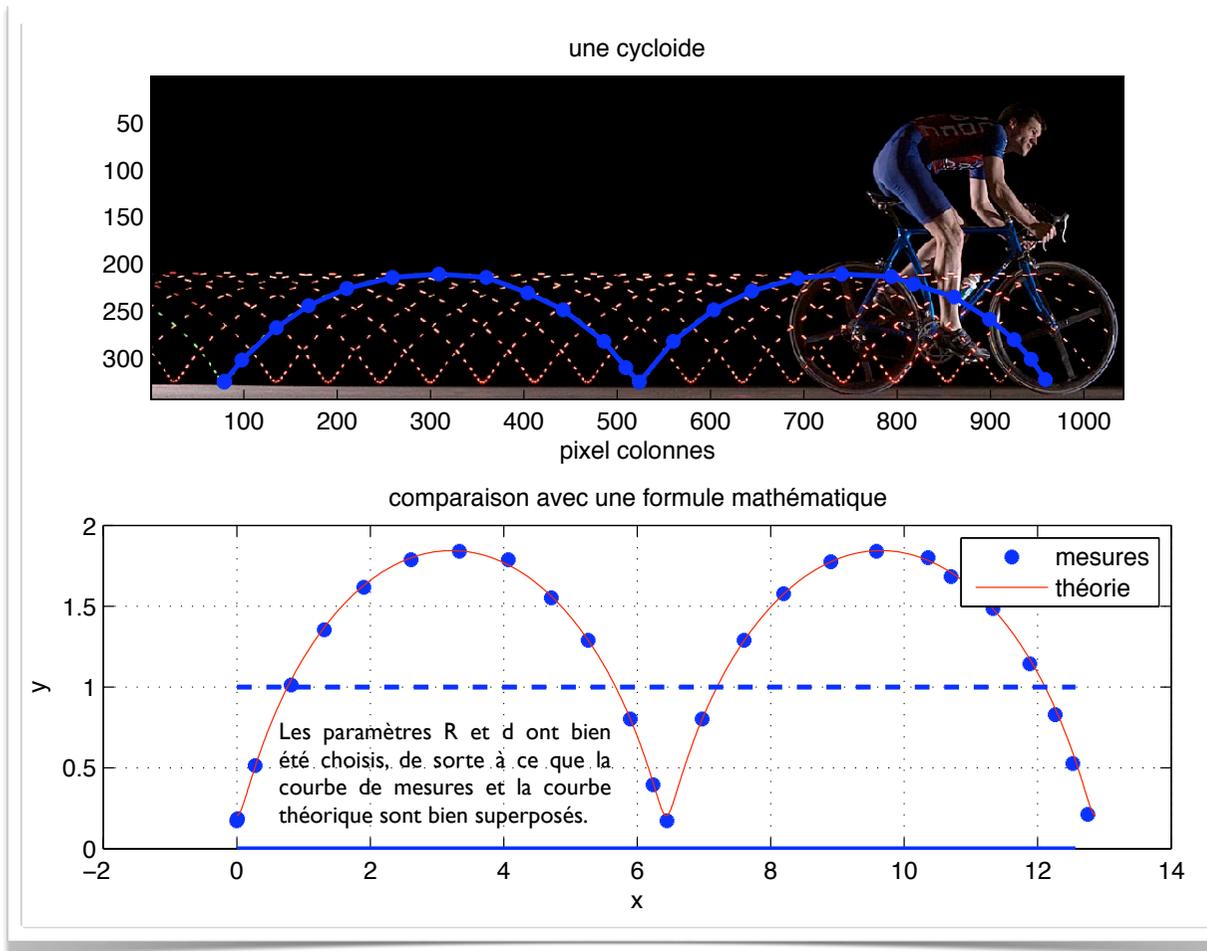
## Question 2.

Pour estimer la valeur des paramètres:

1) on mesure avec l'outil d'étiquetage l'altitude du point le plus bas de la courbe mesurée: c'est la valeur de  $R-d$ .

2) On obtient  $R$  en mesurant la période de la courbe: c'est une courbe périodique de période  $2\pi R$ , le périmètre de la roue. On se rend compte qu'on a ainsi une estimation du paramètre plus précis que celui que la valeur  $l$  que l'on est censé avoir à cause de la normalisation dans le référentiel mathématique: cette mesure n'était pas assez précise. Ensuite on a ajusté cette valeur par dichotomie successive en regardant comment le graphique change lorsqu'on ajuste la valeur de  $R$ , on aboutit ainsi à un facteur correctif 0.99.

Ce graphique montre clairement que les points de mesure ont bien été pris.  
On observe deux périodes d'une trochoïde:



```
% la comparaison entre la théorie et la photo

% on charge et on affiche l'image
subplot(2,1,1);
a=imread('cycloïde.png');
image(a);
axis equal ; axis tight

xlabel('pixel lignes');xlabel('pixel colonnes');
title('une cycloïde')

% les coordonnées des points obtenus avec ginput
d=[ 79.7826 325.1757
 78.8765 326.0817
 97.9043 302.5235
135.0539 268.0922
169.4852 244.5339
210.2591 226.4122
259.1878 214.6330
309.0226 211.0087
359.7635 214.6330
404.1617 230.9426
442.2174 249.0643
485.7096 282.5896
509.2678 310.6783
523.7652 326.0817
560.0087 282.5896
603.5009 249.0643
644.2748 229.1304
693.2035 215.5391
740.3200 211.0087
793.7791 213.7270
817.3374 221.8817
860.8296 235.4730
898.8852 259.0313
925.1617 280.7774
943.2835 301.6174
958.6870 323.3635];
x=d(:,1); y=d(:,2);
hold on

%on trace sur l'image
plot(x,y,'b-','linewidth',2)

% changement de référentiel
x0=79;
y0=338;
taillepix=1/(266-197);

x=(x-x0)*taillepix;
y=-(y-y0)*taillepix;

% le sous-graphique de comparaison
subplot(2,1,2);
plot(x,y,'b*','linewidth',2);
hold on

% formule théorique
t=linspace(0,4*pi,500);

% valeur des paramètres
R=0.99*6.5/(2*pi); d=0.82;
xx=R*t-d*sin(t);
yy=R-d*cos(t);

% graphique et annotations
plot(xx,yy,'r'); grid on
xlabel('x');ylabel('y');
legend('mesures','théorie');
title('comparaison avec une formule mathématique');
grid on

% on rajoute le sol et la hauteur du moyeu
plot([0,4*pi],[0,0],'b',[0,4*pi],[1,1],'b-','linewidth',2)
```