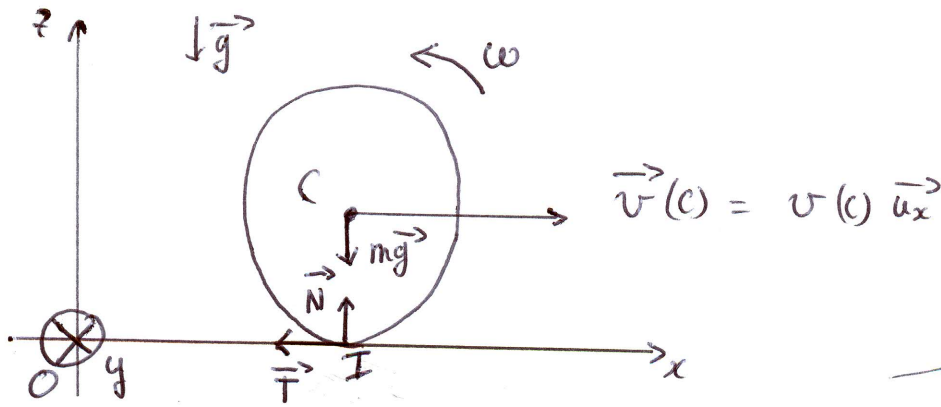


Effet rétro d'une balle de billard



$$\vec{\Omega}(t) = -\omega(t) \vec{u}_y$$

$$T = -T \vec{u}_x$$

↑ frottement

$$\vec{N} = N \vec{u}_y$$

$$I \equiv I_1 \equiv I_2$$

au début du mouvement il y a glissement : $\vec{v}_g = \vec{v}(I_1) - \vec{v}(I_2)$
 $\vec{v}(I_2) = \vec{0}$
 \uparrow trace \uparrow sol

th. Varignon $\frac{d \vec{CI}_1}{dt} = \vec{\Omega} \wedge \vec{CI}_1 \Rightarrow \vec{v}(I_1) = \vec{v}(C) + R\omega \vec{u}_x$

Donc $\vec{v}_g = (v(C) + R\omega) \vec{u}_x$ $v(C)$ et ω dépendent du temps t .

a) à $t=0$: $\vec{v}_g = (v_0 + R\omega_0) \vec{u}_x \neq \vec{0}$

Soit x la position de C : $v(C) = \dot{x}$

Donc à t : $\vec{v}_g(t) = (\dot{x}(t) + R\omega(t)) \vec{u}_x$ (1)

b) les forces sont dans le plan de la figure $\Rightarrow \vec{a}(C)$ aussi
 or \vec{v} (initial) ^{est} dans le plan de la figure donc le mouvement est dans ce plan $\Rightarrow C$ à un mouvement rectiligne // (Ox)

c) 1^{er} phase du mouvement : $v_g \neq 0 \Rightarrow$ pas de relation géométrique entre \dot{x} et ω .

mais glissement \Rightarrow frottement dynamique donc $\|\vec{T}\| = f \|\vec{N}\|$
 et sens de \vec{T} opposé à celui de \vec{v}_g

$\Rightarrow \vec{T}$ vers $-\vec{u}_x \Rightarrow \vec{T} = -T \vec{u}_x$ avec $T = fN$

Autres forces sur balle : mg point d'application C
 \vec{N} " " I

