

## Oscillations forcées d'un véhicule sur une route ondulée (2/2)

### 2. Amplitude du mouvement.

On applique la méthode de la représentation complexe.

$$z = z_m \cos(\omega t + \bar{\phi}) \rightarrow \tilde{z}(t) = \tilde{z}_m e^{j\omega t} \text{ avec } \tilde{z}_m = z_m e^{j\bar{\phi}}$$

$$-m\omega^2 \tilde{z}(t) + j\omega h \tilde{z}(t) + k \tilde{z}(t) = ka e^{j\omega t} + h a \omega e^{j(\omega t + \psi)}$$

En simplifiant  $\exp(j\omega t)$  on trouve :

$$\tilde{z}_m = \frac{ka + h a \omega e^{j\psi}}{k - m\omega^2 + j\omega h} \quad \text{avec } \psi = \frac{\pi}{2} \quad (-\sin \omega t = \cos(\omega t + \frac{\pi}{2}))$$

L'amplitude du mouvement a pour expression :

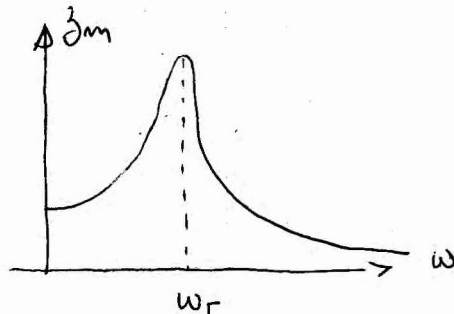
$$z_m = |\tilde{z}_m| = a \left( \frac{k^2 + h^2 \omega^2}{(k - m\omega^2)^2 + \omega^4 h^2} \right)^{1/2}$$

On peut remarquer que :

$$z_m(\omega=0) = a \quad \omega=0 \text{ correspond à une vitesse nulle.}$$

$$z_m(\omega=\infty) = 0$$

Pour ce type de système il existe une pulsation de résonance  $\omega_r$  qui correspond à une certaine vitesse  $v_r$ .



Il faut donc rouler rapidement que l'amplitude des oscillations soit faible.