Table des matières

Chapitre 1 — Système international (SI) 1		
1.1	Unités fondamentales et dérivées 2	
1.2	Grandeurs fondamentales en mécanique 3	
	1.2.1 Masse 3	
	1.2.2 Longueur 4	
	1.2.3 Temps 5	
	1.2.4 Température 5	
1.3	Grandeurs dérivées en mécanique utiles en audioprothèse 6	
	Préfixes multiplicateurs 9	
	Calcul et conversion d'unités 11	
	Analyse dimensionnelle 13	
	Ordre de grandeur 14	
	Quelques règles du SI 14	
1.9	Mesures, incertitudes et chiffres significatifs 18	
Chapitre 2 — Vecteurs 33		
•	Vecteurs et scalaires 33	
	Représentation graphique d'un vecteur 34	
	Vecteur opposé 35	
	Notation d'un vecteur en coordonnées polaires 35	
	Addition et soustraction de vecteurs par la méthode graphique 37	
	2.5.1 Addition 37	
	2.5.2 Soustraction 38	
2.6	Composantes et coordonnées rectangulaires d'un vecteur 39	
	Addition et soustraction de vecteurs par la méthode analytique 41	
	2.7.1 Coordonnées rectangulaires des vecteurs connues 41	
	2.7.2 Coordonnées polaires des vecteurs connues 42	
2.8	Multiplication de vecteurs 43	
	2.8.1 Produit d'un vecteur par un scalaire 43	
	2.8.2 Produit scalaire 44	
	2.8.3 Produit vectoriel 45	
2.9	Exemples de vecteurs dans un contexte physique 46	
	2.9.1 Position et déplacement 46	
	2.9.2 Vitesse 47	
	2.9.3 Accélération 47	
	2.9.4 Force 48	

Chapitre 3 — Rappel de cinématique 63

- 3.1 Définitions des grandeurs physiques utiles en cinématique 64
- 3.2 Mouvement rectiligne uniforme (MRU) 66
- 3.3 Mouvement rectiligne uniformément accéléré (MRUA) 72
- 3.4 Mouvement circulaire uniforme (MCU) 80

Chapitre 4 — Dynamique 109

4.1 Notions de base 109 4.1.1 Inertie 109 4.1.2 Masse 109

4.2 Force 110

	4.3	Types de force 114
		4.3.1 Force gravitationnelle 114
		4.3.2 Force électromagnétique 114
		4.3.3 Force nucléaire à interaction forte 115
		4.3.4 Force nucléaire à interaction faible 115
	4.4	Lois de Newton 115
		4.4.1 Énoncés 115
		4.4.2 Limites de validité de la mécanique newtonienne 116
		4.4.3 Première loi de Newton ou loi de l'inertie 116
		4.4.4 Deuxième loi de Newton 121
		4.4.5 Troisième loi de Newton 123
	4.5	Force gravitationnelle 125
		4.5.1 Loi de la gravitation universelle 125
		4.5.2 Champ gravitationnel 128
		4.5.3 Poids et masse 131
	4.6	Force électromagnétique 133
		4.6.1 Force élastique 135
		4.6.2 Tension et compression 142
		4.6.3 Force de contrainte normale ou force normale 143
		4.6.4 Forces de frottement 145
		Exercices sur la deuxième loi de Newton 145
	4.8	Forces de frottement 147
		4.8.1 Frottement sec (section facultative) 148
	¥	4.8.2 Frottement visqueux 154
Cha	nitro	e 5 — Statique 181
Clia		Notions utiles 181
	3.1	5.1.1 Centre de masse 181
		5.1.2 Centre de masse 181 5.1.2 Centre de gravité 182
		5.1.3 Moment de force 183
	5.2	Conditions d'équilibre de translation et de rotation 186
		Levier 191
	5.5	5.3.1 Levier dont le poids est négligeable 192
		5.3.2 Levier dont le poids est negligeable 192 5.3.2 Levier dont le poids n'est pas négligeable 194
		3.3.2 Levier don't le polus il est pas llegligeable 134

5.4 Applications du levier du premier genre à l'oreille moyenne 197

Chapitre 6 — Hydrostatique 215

- 6.1 Quelques notions utiles 215
- 6.2 Pression 218
 - 6.2.1 Définition 218
 - 6.2.2 Diverses unités de pression 220
 - 6.2.3 Caractéristiques de la pression hydrostatique 223
- 6.3 Principe de Pascal 227
 - 6.3.2 Applications 228
- 6.4 Applications à l'oreille 232
 - 6.4.1 Description sommaire de l'oreille humaine 232
 - 6.4.2 Application du principe de Pascal à l'oreille interne 238
 - 6.4.3 Modèle de transmission des ondes sonores dans l'oreille 240

Chapitre 7 — Énergétique 265

- 7.1 Travail 268
 - 7.1.1 Travail effectué par une force F constante 268
 - 7.1.2. Travail effectué par une force F variable 273
- 7.2 Énergie cinétique 277
- 7.3 Énergie potentielle 281
 - 7.3.1 Forces conservatives et forces dissipatives 281
 - 7.3.2 Énergie potentielle 281
- 7.4 Principes de conservation de l'énergie 284
 - 7.4.1 S'il y a seulement des forces conservatives 284
 - 7.4.2 S'il y a des forces dissipatives 285
- 7.5 Puissance 291

Chapitre 8 — Mouvement harmonique simple 305

- 8.1 Milieu élastique 306
- 8.2 Mouvement harmonique simple 307
 - 8.2.1 Relation entre le mouvement harmonique simple et le mouvement circulaire uniforme 309
 - 8.2.2 Définition et équations 312
 - 8.2.3 Caractéristiques 313
 - 8.2.4 Signification de la pulsation 314
 - 8.2.5 Signification de la constante de phase φ 315
- 8.3 Énergie 322
- 8.4 Mouvement harmonique simple et ressort réel 326

Chapitre 9 — Mouvement harmonique amorti 353

- 9.1 Équations 353
- 9.2 Caractéristiques 356
 - 9.2.1 Fréquence, période et pulsation 356
 - 9.2.2 Décroissance, constante de temps et temps de demi-vie 356

Chapitre 10 — Mouvement harmonique forcé ou entretenu 389

- 10.1 Équations du mouvement harmonique forcé 390
- 10.2 Réponse en amplitude 392
- 10.3 impédance mécanique de l'oscillateur 395
- 10.4 Déphasage entre la réponse et l'excitation 398
- 10.5 Réponse en puissance 401
- 10.6 Facteur de qualité Q 402

Chapitre 11 — Applications de notions de mécanique au modèle mécanoacoustique de l'oreille 423

- 11.1 Appareil de réception 423
- 11.2 Appareil de transmission 424
- 11.3 Appareil de codage 425
- 11.4 Modèle mécanique de l'oreille moyenne 425
- 11.5 Application de l'analyse statistique simple à des situations en audioprothèse 433