

Pendule simple

1. Si faut que la relation soit homogène :

$$\underbrace{[\text{rotatin T}]}_{\text{pour la période}} \quad \underbrace{[T]}_{\text{dimension T}} = [\alpha] [l]^a [m]^b [g]^c$$

$$T = 1 \cdot L^a \cdot M^b \cdot (L \cdot T^{-2})^c$$

$$T = L^a \cdot M^b \cdot L^c \cdot T^{-2c}$$

$$\underbrace{M^0}_{=1} \cdot \underbrace{L^0}_{=1} \cdot T^1 = M^b \cdot L^{a+c} \cdot T^{-2c}$$

Par identification :

$$\left\{ \begin{array}{l} b=0 \\ -2c=1 \\ a+c=0 \end{array} \right. \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} b=0 \\ c=-\frac{1}{2} \\ a=-c=\frac{1}{2} \end{array} \right.$$

$$\text{D'où } T = \alpha \cdot l^{1/2} \cdot m^0 \cdot g^{-1/2}$$

$$= \alpha \sqrt{l} \cdot 1 \cdot \frac{1}{\sqrt{g}}$$

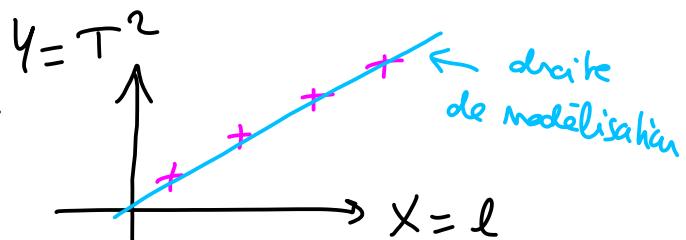
$$T = \alpha \sqrt{\frac{l}{g}}$$

$$2. \text{ On a : } T^2 = k l$$

où $k = \frac{\alpha^2}{g} = \text{constante}$

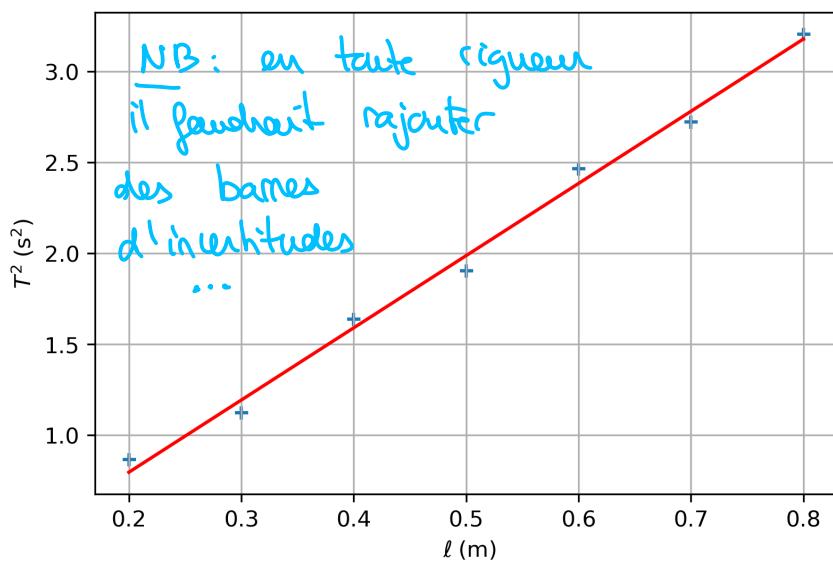
de la forme : $Y = A \cdot X$ équation d'une droite sans ordonnée à l'origine

On peut alors représenter :



La modélisation graphique donne la valeur de la pente $A = \frac{\alpha^2}{g}$.

Par exemple, avec Python :



la pente A vaut

$$A = 3,97 \text{ m}^{-1} \cdot \text{s}^2$$

$$\begin{aligned} \text{D'où } \alpha &= \sqrt{g A} \\ &= \sqrt{9,81 \times 3,97} \end{aligned}$$

$$\alpha = 6,24$$

La valeur théorique est $\alpha = 2\pi = 6,28$

Ce n'est donc pas si mal, mais il manque la prise en compte des incertitudes pour que ce soit concluant...