

Par rapport à un repère orthonormé direct  $\mathcal{R}(\mathbf{O}; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ , ( $\vec{i}$  verticale ascendante). Une particule ponctuelle  $M$ , de masse  $m$ , placée dans un champ de pesanteur, peut se déplacer sans frottement sur la face intérieure d'un cercle ( $\mathcal{C}$ ) de centre  $O$  et de rayon  $a$  ( $a$  constante strictement positive). Le point  $M$  est repéré par ces coordonnées polaires habituels : ( $r = \|\overrightarrow{OM}\| = a, \theta(t) = (\overrightarrow{O\vec{i}}, \overrightarrow{OM})$ ) tel que  $\overrightarrow{OM} = a\vec{e}_r$ . On lance cette particule avec une vitesse horizontale  $\vec{V}_0 = V_0\vec{j}$  du point le plus bas du cercle (voir figure). A  $t = 0$ ,  $\theta = 0$  et  $\dot{\theta} = \frac{V_0}{a}$ . Le point  $M$  est soumis dans tout l'exercice aux seules forces suivantes : le poids  $\vec{P}$  et à la réaction du cercle  $\vec{R} = -N\vec{e}_r$ ,  $N$  fonction inconnue du problème. Tous les résultats vectoriels doivent être exprimés dans la base  $(\vec{e}_r, \vec{e}_\theta, \vec{k})$ .

- 1) Déterminer le vecteur vitesse  $\vec{V}(M/\mathcal{R})$  et accélération  $\vec{a}(M/\mathcal{R})$ .
- 2) Par application du principe fondamental déterminer deux équations différentielles vérifiées par le mouvement du point  $M$  dans le repère  $\mathcal{R}$ .
- 3) Déterminer une équation de la forme :  $\dot{\theta}^2 = f(\theta)$ .
- 4) Montrer que la réaction  $N(\theta)$  peut être exprimée sous la forme algébrique :

$$N(\theta) = m \left[ \frac{V_0^2}{a} + g(3\cos\theta - 2) \right].$$

- 5) Montrer que le point  $M$  reste en contact avec le cercle ( $\mathcal{C}$ ) pendant son mouvement, lorsque la vitesse initiale est supérieure valeur minimale  $V_{0\min}$  que l'on déterminera en fonction de  $g, a$  et  $\theta$ .

