

MORET-BLANC

**Solution de la question de mécanique  
élémentaire proposée au concours  
d'agrégation en 1876**

*Nouvelles annales de mathématiques 2<sup>e</sup> série*, tome 18  
(1879), p. 115-118

[http://www.numdam.org/item?id=NAM\\_1879\\_2\\_18\\_\\_115\\_1](http://www.numdam.org/item?id=NAM_1879_2_18__115_1)

© Nouvelles annales de mathématiques, 1879, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Nouvelles annales de mathématiques » implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

Article numérisé dans le cadre du programme  
Numérisation de documents anciens mathématiques  
<http://www.numdam.org/>

---

---

**SOLUTION DE LA QUESTION DE MÉCANIQUE ÉLÉMENTAIRE**

PROPOSÉE AU CONCOURS D'AGRÉGATION EN 1876;

PAR M. MORET-BLANC.

---

*On donne une circonférence O située dans un plan vertical, et, sur la verticale du centre O, au-dessus de ce point et en dehors du cercle, on prend un point C que l'on considère comme une poulie infiniment petite.*

*Sur une poulie passe un fil ACB; à l'extrémité B est suspendu un poids Q, à l'autre extrémité A est fixé un*

anneau qui supporte un poids P et qui est assujéti à glisser sans frottement le long de la circonférence O.

Déterminer les positions d'équilibre du système et indiquer pour chacune d'elles si l'équilibre est stable ou instable. (On néglige le poids du fil et celui de l'anneau, ainsi que les dimensions de la poulie et celles de l'anneau.)

Posons

$$OA = r, \quad OC = h, \quad \widehat{AOC} = \alpha, \quad \widehat{ACO} = \beta.$$

Les composantes tangentielles du poids P et de la tension Q du fil AC sont  $P \sin \alpha$  et  $Q \sin (\alpha + \beta)$ , quel que soit l'angle  $\alpha$ . La condition d'équilibre est donc

$$(1) \quad P \sin \alpha = Q \sin (\alpha + \beta).$$

Le triangle OAC donne

$$\frac{\sin \beta}{r} = \frac{\sin (\alpha + \beta)}{h}$$

ou

$$(2) \quad h \sin \beta = r \sin (\alpha + \beta).$$

En divisant ces deux équations membre à membre, il vient

$$\frac{P \sin \alpha}{h \sin \beta} = \frac{Q}{r}, \quad \text{d'où} \quad \sin \beta = \frac{Pr}{Qh} \sin \alpha.$$

D'autre part, l'équation (2) donne

$$\tan \beta = \frac{r \sin \alpha}{hr \cos \alpha}, \quad \text{d'où} \quad \sin \beta = \frac{r \sin \alpha}{\sqrt{h^2 + r^2 - 2rh \cos \alpha}}.$$

En égalant ces deux valeurs de  $\sin \beta$ , on a

$$(3) \quad r \sin \alpha (P \sqrt{h^2 + r^2 - 2rh \cos \alpha} - Qh) = 0.$$

La solution  $\sin \alpha = 0$ , d'où  $\alpha = 0$  et  $\alpha = \pi$ , donne

comme positions d'équilibre les deux extrémités D et D' du diamètre vertical.

En égalant à zéro le facteur entre parenthèses, on a

$$\cos \alpha = \frac{P^2 (h^2 + r^2) - Q^2 h^2}{2 P^2 r h},$$

ce qui donne une troisième position d'équilibre pourvu que le second membre soit compris entre + 1 et - 1, ou que l'on ait

$$\frac{Qh}{h+r} < P < \frac{Qh}{h-r}.$$

L'angle  $\alpha$  sera d'ailleurs aigu ou obtus suivant que P sera plus grand ou plus petit que  $\frac{Qh}{\sqrt{h^2+r^2}}$ .

Au point D,  $\alpha = 0$ , l'équilibre sera stable ou instable suivant qu'on aura, pour de très-petites valeurs de  $\alpha$ ,

$$Q \sin (\alpha + \beta) - P \sin \alpha \geq 0,$$

ou, en ne négligeant que des quantités infiniment petites par rapport à celles que l'on conserve,

$$Q (\alpha + \beta) - P \alpha \geq 0, \quad Q \beta = \frac{Pr}{h} \alpha.$$

La condition de stabilité de l'équilibre est donc

$$\left[ Q - \frac{P(h-r)}{h} \right] \alpha > 0, \quad \text{ou} \quad P < \frac{Qh}{h-r}.$$

Au point D',  $\alpha = \pi$ , l'équilibre sera stable ou instable suivant que, pour de très-petites valeurs de  $\alpha' = \pi - \alpha$ , on aura

$$P \sin \alpha - Q \sin (\alpha - \beta) \geq 0$$

ou

$$P \alpha' - Q (\alpha' - \beta) \geq 0, \quad \beta = \frac{Pr}{h} \alpha'.$$

La condition de stabilité est donc

$$P \frac{h+r}{h} - Q > 0 \quad \text{ou} \quad P > \frac{Qh}{h+r}.$$

Si donc  $P$  est compris entre  $\frac{Qh}{h-r}$  et  $\frac{Qh}{h+r}$ , l'équilibre sera stable aux points  $D$  et  $D'$ , et il y aura entre ces deux points une troisième position d'équilibre, nécessairement instable. En effet, si l'on écarte l'anneau de l'un des points  $D, D'$ , il tend à y revenir jusqu'à ce qu'il l'atteigne la position d'équilibre intermédiaire : donc, dans cette position, l'équilibre est instable.

Si l'on a  $P \geq \frac{Qh}{h-r}$ , l'équilibre est instable en  $D$  et stable en  $D'$ .

Si  $P \leq \frac{Qh}{h+r}$ , l'équilibre est stable en  $D$ , instable en  $D'$ .

Dans ces deux cas, il n'y a pas d'autre position d'équilibre.

Lorsque  $P$  tend vers l'une des limites  $\frac{Qh}{h-r}, \frac{Qh}{h+r}$ , la position d'équilibre  $A$  tend vers la limite  $D$  ou  $D'$ , où l'équilibre devient alors instable.

*Note.* — La même question a été résolue par MM. Gambey et Fourrettes.