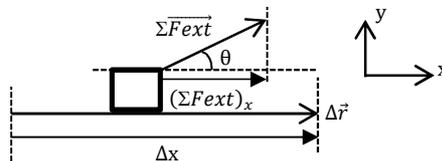


**0). Définitions préalables** $\Delta\vec{r}$ : vecteur déplacement $\Delta r$ : norme du vecteur déplacement $\Delta x, \Delta y$ : composantes du vecteur déplacement $\theta = \angle(\Sigma\vec{F}_{ext}; \Delta\vec{r})$  $\Sigma F_{ext}$ : norme du vecteur  $\Sigma\vec{F}_{ext}$  $(\Sigma F_{ext})_x, (\Sigma F_{ext})_y$ : composantes du vecteur  $\Sigma\vec{F}_{ext}$  $E_{pot,grav} = mgh$ : énergie potentielle gravitationnelle $E_{pot,ressort} = \frac{1}{2}k(\Delta l)^2$ : énergie potentielle du ressort $E_{cin} = \frac{1}{2}mv^2$ : énergie cinétique $E_{mécanique} = E_{cin} + E_{pot,grav} + E_{pot,ressort}$ **Forces non conservatives (NC)**: forces dont le travail ne conserve pas  $E_{mécanique}$ : frottement, normale, traction, tension, ...**Forces conservatives (C)**: forces dont le travail conserve  $E_{mécanique}$ : gravité, rappel du ressort, électrique.**1). Théorème de l'énergie cinétique****Travail de toutes les forces agissant sur le système = variation de l'énergie cinétique du système**

$$W_{\Sigma\vec{F}_{ext}} = \Delta E_{cin}$$

Avec la définition suivante pour le travail :

$$W_{\Sigma\vec{F}_{ext}} = \Sigma\vec{F}_{ext} \cdot \Delta\vec{r} = \Sigma F_{ext} \cdot \Delta r \cdot \cos\theta = (\Sigma F_{ext})_x \cdot \Delta x + (\Sigma F_{ext})_y \cdot \Delta y$$

En pratique, il faut choisir l'axe x parallèle au déplacement  $\Delta\vec{r}$  et la formule devient :

$$W_{\Sigma\vec{F}_{ext}} = (\Sigma F_{ext})_x \cdot \Delta x$$

**2). Variation de l'énergie mécanique****Travail des forces NC agissant sur le système = variation de l'énergie mécanique du système**

$$W_{\Sigma\vec{F}_{ext}NC} = \Delta E_{mec} = \Delta E_{cin} + \Delta E_{pot}$$

**3). Conservation de l'énergie mécanique****Si le travail des forces NC agissant sur le système est nul, alors l'énergie mécanique du système est conservée :**

$$W_{\Sigma\vec{F}_{ext}NC} = 0 \Rightarrow \Delta E_{mec} = 0$$

**Ce qui se traduit également sous la forme :**

$$E_{mécanique} = \text{constante}$$