

# ÉQUATION DE KÉPLER

Les vecteurs sont notés en caractères italiques et gras conformément à la norme ISO.

Un corps de masse  $m$ , assimilé à un point situé en  $M$ , est soumis à une force de centre  $O$  donnée par :  $\mathbf{F} = -\frac{k}{r^2} \hat{\mathbf{e}}_r$ .  $OM = r$  est la distance du centre de force  $O$  au corps situé en  $M$ .  $\hat{\mathbf{e}}_r$  est le vecteur unitaire radial. On suppose que  $k > 0$ .

- Montrer que le mouvement de  $M$  est plan.
  - En déduire un choix d'axe ( $Oz$ ).
  - Montrer que l'on peut adopter le système de coordonnées polaires ?
  - Exprimer le vecteur moment cinétique  $\mathbf{L}_0$  en  $O$ . Dans la suite, on notera  $L$  la mesure algébrique du moment cinétique.
  - En vous aidant des résultats précédents, expliquer ce qu'est la loi des aires.
- Le système est-il conservatif ?
  - Exprimer l'énergie mécanique  $E_m$  du corps.
  - Qu'est l'énergie potentielle effective  $E_{p,eff}$ .
  - Tracer son allure et discuter brièvement la nature des trajectoires. En quoi l'hypothèse  $k > 0$  joue-t-elle un rôle à ce niveau ?
- On pose  $u = 1/r$ .

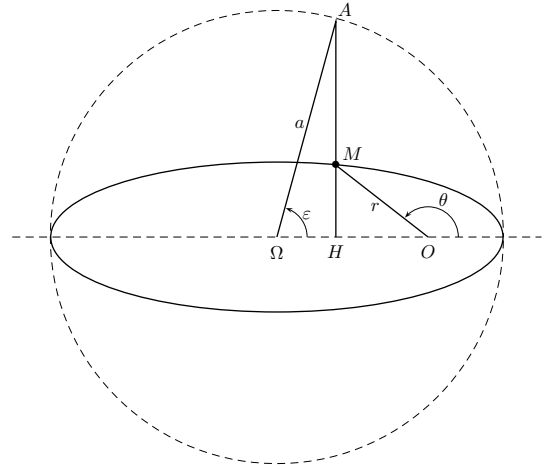
- Exprimer  $du/d\theta$  en fonction de  $\dot{r}$ .
- En déduire que l'énergie mécanique du corps peut s'écrire :

$$E_m = \frac{L^2}{2m} \left[ \left( \frac{du}{d\theta} \right)^2 + u^2 \right] - ku$$

- En déduire l'équation du mouvement.
  - Montrer que la solution de cette équation peut se mettre sous la forme :  $pu = 1 + e \cos \theta$ . Identifier  $p$  et  $e$ .
- Montrer que l'énergie mécanique peut s'écrire :  $E_m = \frac{k}{2p}(e^2 - 1)$ .
    - On suppose à présent, et ce jusqu'à la fin du problème, que  $0 < e < 1$ . Montrer que la trajectoire est elliptique. On notera  $a$  le demi-grand axe de l'ellipse.
    - Citer les trois lois de Képler.
    - Que sont le péricentre et l'apocentre de la trajectoire ? Les caractériser.
    - En déduire que l'énergie mécanique peut s'écrire :

$$E_m = -\frac{k}{2a}$$

- On définit l'angle  $\varepsilon$ , appelé *anomalie excentrique*, comme indiqué sur le schéma ci-dessous.



- Exprimer  $r$  en fonction de  $\varepsilon$ .
- Montrer que la différence :  $\Delta = E_m - E_{p,eff}$  peut s'écrire :

$$\Delta = \frac{ke^2 a \sin^2 \varepsilon}{2 r^2}$$

- Exprimer  $\dot{r}$  en fonction de  $\dot{\varepsilon}$ .
- En déduire la relation :

$$\dot{\varepsilon}^2 = \frac{k}{ma} \frac{1}{r^2}$$

- En supposant qu'à l'instant  $t = 0$ , le corps se trouve au péricentre, montrer que l'équation précédente peut, après mise en forme, s'intégrer pour donner l'équation de Képler :

$$t = \sqrt{\frac{ma^3}{k}} (\varepsilon - e \sin \varepsilon)$$

§ Solution

1. (a) D'après le théorème du moment cinétique, on a  $d\mathbf{L}_O/dt = 0$ . Donc  $\mathbf{L}_O = \text{cste}$ ; le mouvement se fait par conséquent dans un plan orthogonal à  $\mathbf{L}_O$  passant par la position initiale du corps.
  - (b) On peut alors choisir l'axe  $Oz$  de sorte que  $\hat{\mathbf{e}}_z = \mathbf{L}_O/L$ ,  $L$  désignant la norme du moment cinétique.
  - (c) Le mouvement étant plan, on peut repérer  $M$  par deux coordonnées dans le plan du mouvement; par exemple ses coordonnées polaires.
  - (d) On obtient alors  $\mathbf{L}_O = mr^2\dot{\theta}\hat{\mathbf{e}}_z$ .
  - (e) La loi des aires exprime qu'au cours de son mouvement, le point matériel balaie des aires égales en des temps égaux. Ce résultat s'exprime mathématiquement sous la forme  $dS/dt = C/2$  où  $dS$  est la surface balayée pendant la durée  $dt$ .  $C$  est la constante des aires et vaut  $r^2\dot{\theta}$  dont on a montré plus haut qu'il s'agissait d'une constante.
2. (a) La force dérive d'une énergie potentielle  $E_p = -k/r$ . Puisque  $c$ 'est la seule qui s'exerce sur le système, celui-ci est conservatif.
  - (b) L'énergie mécanique s'écrit  $E_m = \frac{m}{2}(\dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2) + E_p$ . L'énergie potentielle effective est  $E_{p,eff} = \frac{L^2}{2mr^2} - \frac{k}{r}$ .
  - (c) Si  $k > 0$ , la trajectoire peut être bornée si  $E_m < 0$ . Avec une force newtonienne, ces trajectoires bornées sont des ellipses. Le système est alors dit dans un état lié. Si  $E_m \geq 0$ , la trajectoire n'est plus bornée. Les trajectoires sont des paraboles ( $E_m = 0$ ) ou des hyperboles ( $E_m > 0$ ). On parle alors d'états de diffusion.  
Si  $k < 0$ , la trajectoire n'est jamais bornée.
3. (a) On établit  $u' = -m\dot{r}/L$ .
  - (b) D'où  $E_m = \frac{L^2}{2m}(u'^2 + u^2) - ku$ .
  - (c) En dérivant, on a  $dE_m/d\theta = 0$ , soit  $u'' + u = mk/L^2$ . D'où  $u(\theta) = \lambda \cos(\theta - \theta_0) + mk/L^2$ .
  - (d) On peut choisir  $Ox$  de sorte que  $\theta_0 = 0$ . Alors  $\lambda^2 = \left(\frac{mk}{L}\right)^2 \left[1 + \frac{2L^2}{mk^2}E_m\right]$ . On peut remarquer que puisque  $\lambda^2 \geq 0$ , on a  $E_m \geq -mk^2/2L^2$ .  
Enfin,  $p = L^2/mk$  et  $e = \lambda L^2/mk$ .
  - (e) On déduit  $E_m = \frac{mk^2}{2L^2}(e^2 - 1)$  ou encore  $E_m = \frac{k}{2p}(e^2 - 1)$
4. (a) Pour  $0 < e < 1$ , l'équation polaire obtenue plus haut est celle d'une ellipse.
  - (b) Trois lois : trajectoires elliptiques, loi des aires,  $T^2/a^3 = \text{cste}$ .
  - (c) Le péricentre est le point le plus proche de  $O$  :  $r_P = p/(1+e)$ . L'apocentre est le point le plus éloigné de  $O$  :  $r_A = p/(1-e)$ .
  - (d) Avec  $r_P + r_A = 2a$ , on déduit  $p = a(1 - e^2)$ . D'où  $E_m = -k/2a$ .
5. (a) Géométriquement, on a  $\Omega H = \Omega O + OH$ . Or  $\Omega O = ea$ ,  $OH = r \cos \theta$ ,  $\Omega H = a \cos \varepsilon$ . En utilisant  $pu = 1 + e \cos \theta$ , il vient  $r = a(1 - e \cos \varepsilon)$ .
  - (b) On a  $\Delta = \frac{k}{2p}(e^2 - 1) - \left[\frac{L^2}{2m}u^2 - ku\right]$  qui peut se mettre sous la forme  $\Delta = \frac{k}{2p}\left[e^2 - (pu - 1)^2\right]$ . En remplaçant  $u$  par son expression en fonction de  $\varepsilon$  trouvée à la question précédente et en développant, il vient  $\Delta = \frac{ke^2}{2} \frac{a \sin^2 \varepsilon}{r^2}$ .
  - (c) Dérivons par rapport au temps la relation obtenue à la question 5.(a). Alors  $\dot{r} = ea\dot{\varepsilon} \sin \varepsilon$ .
  - (d) Avec  $\Delta = m\dot{r}^2/2$ , il vient  $\dot{\varepsilon}^2 = k/mar^2$ .
  - (e) Ensuite  $\dot{\varepsilon} = \sqrt{\frac{k}{ma}} \frac{1}{r}$ . À l'aide de la relation de la question 5.(a), on obtient  $(p + e^2a)\dot{\varepsilon} - ea \sin \varepsilon = \sqrt{\frac{k}{ma}} t$  puis  $t = \sqrt{\frac{ma^3}{k}}(\varepsilon - e \sin \varepsilon)$ .

§§§