

Nutation et précession gyroscopique de la Terre

Selon plusieurs références, le cycle de la variation de l'angle d'inclinaison du plan de rotation de la Terre sur elle-même serait de 41 mille ans, c'est ce phénomène que l'on appelle nutation gyroscopique, certains utilisent l'expression variation de l'obliquité de l'axe polaire. Ce cycle de nutation gyroscopique de la Terre ne correspond pas au cycle de précession gyroscopique de la Terre qui dure 26 mille ans. Pour voir si cela est conforme à la loi du gyroscope, je propose d'étudier ces deux mouvements gyroscopiques. D'abord le moment de force qui engendre ce phénomène est dû au fait que le centre de gravité de la Terre n'est pas complètement au centre, ce qui fait que le Soleil et surtout la Lune peuvent exercer un moment de force sur le plan de rotation journalière de la Terre, appelons ce moment de force M . Considérons l'axe x, y, z ; x pour l'axe gauche-droite de nos écrans d'ordinateur, y pour l'axe qui est une droite perpendiculaire au plan de nos écrans, z pour l'axe vertical. Considérons ω_y est une position angulaire autour de l'axe des y et que $\dot{\omega}_y$ est la vitesse angulaire de rotation autour de l'axe des y et que $\ddot{\omega}_y$ est l'accélération rotationnelle autour de l'axe des y , nous pouvons faire de même pour les autres axes x et z . Considérons que le gyroscope tourne de façon constante rapidement au départ autour de l'axe des y et que cette vitesse de rotation est représentée par ω , il faut distinguer cette rotation avec la précession sur l'axe des z . Maintenant en considérant que I est le moment d'inertie du gyroscope on peut maintenant établir les principales équations de base du gyroscope activé:

$$I\ddot{\omega}_x = M - I\omega\dot{\omega}_z \quad (\text{équation 1}),$$

$$I\ddot{\omega}_z = I\omega\dot{\omega}_x \quad (\text{équation 2}),$$

intégrons l'équation 2:

$$I\dot{\omega}_z = I\omega\omega_x + C1 \quad (\text{équation 3}),$$

au condition initial $\dot{\omega}_z = 0 = I\omega\omega_x$ et $C1$ vaut donc 0, alors nous devons donc considérer que $\dot{\omega}_z = I\omega\omega_x$ et que $\dot{\omega}_x = \omega\omega_z$, Nous cherchons la relation entre $\dot{\omega}_z$ et $\dot{\omega}_x$, continuons en intégrant l'équation 1 : $I\dot{\omega}_x = Mt - I\omega\omega_z + C2$ (équation 4),

au condition initial ($t = 0$), $\dot{\omega}_x = 0 = \omega\omega_z$, alors $C2 = 0$, Notons que le mouvement $\dot{\omega}_x$ est le mouvement de nutation et $\dot{\omega}_z$ est le mouvement de précession. En posant $C2 = 0$ dans l'équation 4, on obtient: $I\dot{\omega}_x = Mt - I\omega\omega_z$ (équation 5),

$$I\dot{\omega}_z = I\omega\omega_x \quad (\text{équation 3 avec } C1 = 0),$$

prenons $t = T/2 = (.5T)$, T étant la période complete du cycle de nutation, alors $T/2$ correspond a un demi cycle de nutation, pour une tel condition $\dot{\theta}_x$ vaut 0 et $M = (.5)iw\dot{\theta}_z$ (il faut considéré l'équation 1 pour $\dot{\theta}_x = 0$ a la fin de la décélération et non pas a la fin de l'accélération, il y a combat contre l'énergie cinétique $(.5)i(\dot{\theta}_x)^2$ pour la rendre nulle et une fois celle-ci nulle, $iw\dot{\theta}_z$ est 2 fois plus grand que M), écrivons l'équation 5 avec ces valeurs:

$$0 = [(.5)iw\dot{\theta}_z]T(.5) - iw\dot{\theta}_z,$$

$$0z = [(.25)\dot{\theta}_z]T \text{ (équation 6),}$$

prenons $0z = \text{pie}$ et $\dot{\theta}_z = (C3)\dot{\theta}_z \text{ moyen} = (C3)[(\text{pie})/(.5P)]$ ou $.5P$ est la demi période de précession, introduisons ces valeur dans l'équation 6: $\text{pie} = [(.25)(C3)(\text{pie})/(.5P)]T$,

$$P = (1/2)(C3)T,$$

j'ai estimé que $C3$ valait 2, j'ai écrit les calculs de la démonstration un peu plus loin, quoi qu'il en soit $C3$ n'est pas tres loin de cette valeur, pour $C3 = 2$, on a:

$$P = T \text{ (équation 7),}$$

cela démontre que la période du cycle de précession P est égal a la période du cycle de nutation T .

Démonstration que $C3 = 2$:

selon l'équation 3, $\dot{\theta}_z = w\dot{\theta}_x$, introduisons cette valeur dans l'équation 6, a la place de $\dot{\theta}_z$:

$$0z = [(.25)w\dot{\theta}_x]T \text{ (équation 6),}$$

divisons chaque membre de cette équation par $(.5)T$, cela donne:

$0z/((.5)T) = (.5)w\dot{\theta}_x$ mais le terme de gauche est la vitesse de précession moyenne qui vaut a ce moment $(.5)\dot{\theta}_z$ maximum, il le faut bien pour que $\dot{\theta}_z = w\dot{\theta}_x$ selon l'équation 3).

Fin de la démonstration que $C3 = 2$.

Ma démonstration(que $P = T$) est incomplete, car dans l'équation 6, j'ai établi que $0z$ valait pie quand $t = T/2$, puis avant d'arrivé a l'équation 7, on obtient le résultat suivant:

$$0z/(\text{pie}) = T/P \text{ (équation 9),}$$

mais cela peut être démontré, avant il faut remarquer que les équations de base du gyroscope sont simplifiées et ici cette simplification peut se faire, car la variation de l'inclinaison θ_x est faible pour la Terre (2.4 degrés), l'erreur ne dépasse pas 10 % .

Pour démontrer que θ_z vaut π , je tiens compte de l'équation 3 pour déduire que $\theta'_z = w\theta_x$, puis il faut trouver la solution de θ_x pour l'équation 1, en remplaçant θ'_z par $w\theta_x$, et résoudre θ_x pour l'équation 1 écrite sous la forme suivante:

$$\theta''_x = M/i - (w^2)\theta_x,$$

$$\theta''_x + (w^2)\theta_x = M/i \text{ (équation 10),}$$

La solution d'un tel système est:

$$\theta_x = e^{(-wjt)} + M/(iw^2) \text{ (équation 11),}$$

dans cette équation $j = (-1)^{1/2}$, c'est un nombre complexe, pour vérifier cette solution il s'agit d'introduire cette valeur pour θ_x dans l'équation 10. Nous savons d'après l'équation 3, que $\theta'_z = w\theta_x$, et d'après l'équation 11, θ'_z vaut:

$$\theta'_z = we^{(-.5wjT)} + M/(iw) = 4(\pi)/P \text{ (à } t = T/2), \text{ (équation 12),}$$

$$\text{comme } M/(iw) = 2(\pi)/P,$$

nous déduisons de l'équation 12, que:

$$e^{(-.5wjT)} = [2(\pi)]/(wP),$$

il ne reste donc qu'à intégrer l'équation 12 pour trouver θ_z :

$$\theta_z = (1/j)e^{(-.5wT)} + [M/(iw)](T/2) \text{ à } t = T/2 \text{ (équation 13),}$$

$$\theta_z = 2(\pi)/(wP) + [2(\pi)/P](T/2),$$

$$\theta_z = 2(\pi)/(wP) + (\pi)(T/P) \text{ (équation 14),}$$

comme wP est beaucoup plus grand que $2(\pi)$ dans le premier terme du membre de droite de l'équation 14, alors ce terme tend vers zéro et on peut très bien approximer que :

$$\theta_z = (\pi)(T/P) = (3.1416)(T/P) \text{ (équation 15),}$$

on obtient encore l'équation 9, sauf pour $T = p$ et pour cette valeur ($0z = \text{pie}$), et en introduisant $0z = \text{pie}$ dans l'équation 9, on obtient:

$$(\text{pie})/(\text{pie}) = T/P, P = T \text{ (équation 7),}$$

Mais pour $T = P$, s'agit-il d'une valeur particulière pour un gyroscope particulier ? Voici pourquoi que T vaut P : selon l'équation 9:

$$0z/(\text{pie}) = T/P \text{ (équation 9),}$$

supposons que $0z = (C4)(\text{pie})$, alors l'équation 9 devient:

$$(C4) = T/P \text{ (équation 16),}$$

mais si $T = P$ est une valeur particulière, alors la constante $C4$ vaut 1 et cette constante ne peut changé pour d'autres variables, telle que que sont les variables i, w, M et l'équation 7 est valable:

$$P = T \text{ (équation 7),}$$

si $P = T$ n'est pas une valeur particulière comme on l'a démontré et est valable pour toutes les variables i, w, M normal, la démonstration est terminé, la duré du cycle de précession est égal à la duré du cycle de nutation, pour un gyroscope comme la Terre qui est activé par la Lune et le Soleil.

On a déduit que:

$$e^{(-.5w_j T)} = (2\text{pie})/(wP) \text{ (équation 16),}$$

$$-.5w_j T = \text{Ln}[(2\text{pie})/(wP)] \text{ (équation 17),}$$

pour $P = 26$ milles ans, $T = 5.11$ jours ?

Mais ici on peut être beaucoup plus précis pour la Terre, en tenant compte de l'inclinaison de l'axe de rotation de la Terre, et multiplier par $\cos(76.5)$ le terme suivant:

$$iw_0'z[\cos(76.5)] = (.233)iw_0'z \text{ et tenir compte que } \cos(76.5) \text{ est constant (pour simplifier),}$$

on a donc à remplacé le terme $iw_0'z$ de l'équation 1 par:

$$(.233)iw_0'z, \text{ de même il faut remplacé le terme } iw_0'x \text{ de l'équation 2, par le terme}$$

$(.233)iw_0'x$, puis je donne la solution de ce système:

$$0x = e^{(-.233wjt)} + M/[i(.233w)^2] \quad (\text{équation 18}),$$

$$e^{[(-.233)(.5)wjT]} = [(2\text{pie})/ (.233wP)],$$

$$- (.233)(.5)wjT = \text{Ln}[(2\text{pie})/ (.233wP)],$$

pour $P = 26\,000$ ans , on a $T = 19.92$ jours.

Mais il existe une précession inverse, celle qui correspond au moment de la pleine Lune est inverse a celle qui correspond au monent de la nouvelle Lune, puis il a une précession dominante(probablement celle correspondant a la nouvelle Lune), la période de précession de 26 000 ans est donc le cumulatif de ces différente précession, il ne faut donc pas introduire $P = 26\,000$ ans dans ces équations, alors T n'égal pas 19.92 jours.

En divisant les deux équations suivante, on pourra établir une relation entre ces deux périodes :

$$(0'z1 - 0'z2)P/2 = \text{pie}$$

$$\text{pie} = (.233w)[e^{(-.233wjt1)} - e^{(-.233wjt2)} + A - B](P/2) \quad (\text{équa. 19}),$$

$$A = M1/[i(.233w)^2], \quad B = M2/[i(.233w)^2],$$

$$(0'x1 - 0'x2)T/2 = (2.4)(\text{pie})/(180) = (-.233wj)[e^{(-.233wjt1)} - e^{(-.233wjt2)}](T/2) \quad (\text{équa.20})$$

$$(\text{équa. 19})/(\text{équa. 20}) = (180)/(2.4) = -2P/(jT) \quad (\text{équation 21}),$$

$(180)/(2.4)$ est un rapport angulaire,

le signe négatif est du au fait que la rotation de $0'x$ est de sens contraire a $0'z$,

$$(2/75)P = T \quad (\text{équation 22}),$$

pour $P = 26\,000$ ans, $T = 693.33$ ans .

La période du cycle de nutation cumulative T est donc tres différente de la période du cycle de précession P , pour le gyroscope de la Terre activé par la Lune et le Soleil.

