

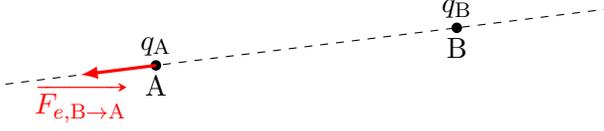
Interrogation de cours n°11

6 janvier 2024

NOM :

Calculatrices interdites. Répondez de manière complète mais brève.

1. Donner l'expression de la force électrostatique entre deux charges (avec un schéma pour deux charges de même signe).


$$\vec{F}_{e,B \rightarrow A} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_A q_B}{BA^3} \vec{BA}$$

2. Énoncer complètement la première et la deuxième loi de Newton.

Première loi : Il existe des référentiels, qualifiés de galiléens, où un point matériel reste immobile ou est en mouvement rectiligne uniforme si aucune action mécanique ne s'exerce sur lui.

Deuxième loi : Dans un référentiel galiléen, la résultante des forces qui agissent sur un point matériel est égale au produit de sa masse et de son vecteur accélération : $m\vec{a} = \sum \vec{F}$

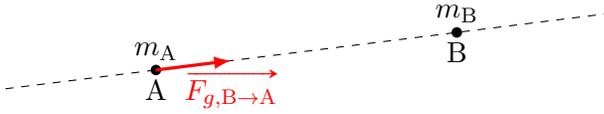
Interrogation de cours n°11

6 janvier 2024

NOM :

Calculatrices interdites. Répondez de manière complète mais brève.

1. Donner l'expression de la force gravitationnelle entre deux masses (avec un schéma).

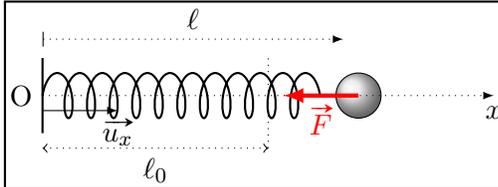

$$\vec{F}_{g,B \rightarrow A} = -G \frac{m_A m_B}{BA^3} \vec{BA}$$

2. Énoncer complètement la deuxième et la troisième loi de Newton.

Deuxième loi : Dans un référentiel galiléen, la résultante des forces qui agissent sur un point matériel est égale au produit de sa masse et de son vecteur accélération : $m\vec{a} = \sum \vec{F}$

Troisième loi : Pour deux points M_1 et M_2 en interaction, la force exercée par le point M_1 sur le point M_2 est égale à l'opposé de la force exercée par le point M_2 sur le point M_1 : $\vec{F}_{M_1 \rightarrow M_2} = -\vec{F}_{M_2 \rightarrow M_1}$

3. Exprimer la force de rappel d'un ressort en vous aidant d'un schéma.



Lorsque le ressort est déformé, il exerce une force de rappel :

$$\vec{F} = -k(\ell - \ell_0) \vec{u}_x$$

ℓ est la longueur du ressort, ℓ_0 sa longueur à vide et k sa raideur.

4. On considère un objet de masse m lancé avec un vecteur vitesse \vec{v}_0 présentant un angle α avec l'horizontale. Établir l'équation de la trajectoire.

On étudie le mouvement d'une balle repérée par son centre d'inertie M, lancée avec un vecteur vitesse initiale \vec{v}_0 , dans le référentiel de la salle de classe. y est la verticale ascendante, x est la direction de lancer, l'instant initial est le moment où la balle est lancée $\vec{v}(0) = v_0 \cos \alpha \vec{u}_x + v_0 \sin \alpha \vec{u}_y$, l'origine la position de la balle à l'instant initial : $\overline{OM}(0) = \vec{0}$. En chute libre, le point M n'est soumis qu'à son poids : $\vec{P} = m\vec{g} = -mg\vec{u}_y$. D'après la deuxième loi de Newton $m\vec{a} = \vec{P}$. On projette le PFD sur les coordonnées :

$$\begin{cases} m\ddot{x}(t) = 0 \\ m\ddot{y}(t) = -mg \end{cases} \quad \text{on intègre :} \quad \begin{cases} \dot{x}(t) = K_1 \\ \dot{y}(t) = -gt + K_2 \end{cases}$$

On utilise les conditions initiales $\dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha$ et $\dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha$. Or $\dot{x}(0) = K_1$ et $\dot{y}(0) = K_2$. Donc $K_1 = v_0 \cos \alpha$ et $K_2 = v_0 \sin \alpha$. Ainsi, les coordonnées du vecteur vitesse sont $\dot{x}(t) = v_0 \cos \alpha$ et $\dot{y}(t) = -gt + v_0 \sin \alpha$. D'où les lois horaires du mouvement :

$$\begin{cases} x(t) = v_0 \cos \alpha t + C_1 \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin \alpha t + C_2 \end{cases} \quad \overline{OM}(0) = \vec{0} \text{ donc } C_1 = C_2 = 0 \text{ ainsi :} \quad \begin{cases} x(t) = v_0 \cos \alpha t \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin \alpha t \end{cases}$$

Pour obtenir la trajectoire, on exprime t en fonction de x $t = x / (v_0 \cos \alpha)$ que l'on insère dans l'expression de $y(t)$:

$$y(t) = -\frac{1}{2}g \frac{x(t)^2}{v_0^2 \cos^2 \alpha} + v_0 \sin \alpha \frac{x(t)}{v_0 \cos \alpha} \quad \text{donc l'équation de la trajectoire est :} \quad \boxed{y = -\frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 + \tan \alpha x}$$

3. Donner l'expression de la poussée d'Archimède.

Quand un corps est plongé dans un liquide, il subit une force nommée poussée d'Archimède égale à l'opposé du poids du fluide déplacé :

$$\vec{F}_A = -\rho_{\text{fluide}} V_{\text{immergé}} \vec{g}$$

4. Un objet de masse m est suspendu à un ressort de raideur k et de longueur à vide ℓ_0 . On l'écarte de sa position d'équilibre (la longueur du ressort vaut alors L) et on le lâche sans vitesse initiale. Établir l'expression de $\ell(t)$.

On étudie le mouvement d'une masse, assimilée à un point matériel M, dans le référentiel de la salle de classe. On place l'origine au point d'attache du ressort, l'instant initial est le moment où l'on relâche le ressort, y est la verticale descendante, ainsi $\ell(t) = y(t)$. Sur la masse s'exerce son poids $\vec{P} = m\vec{g} = mg\vec{u}_y$ et la force de rappel du ressort $\vec{F} = -k(\ell(t) - \ell_0)\vec{u}_y$. D'après la deuxième loi de Newton $m\vec{a} = \vec{P} + \vec{F}$. On projette le PFD sur y : $m\ddot{y}(t) = -k(\ell(t) - \ell_0) + mg$. On obtient une équation différentielle sur $y(t) = \ell(t)$:

$$\ddot{\ell}(t) + \frac{k}{m}\ell(t) = \frac{k}{m}\left(\ell_0 + \frac{mg}{k}\right) = \frac{k}{m}\ell_{\text{eq}}$$

On identifie $\omega_0 = \sqrt{k/m}$. La solution générale de cette équation est $\ell(t) = A \cos(\omega_0 t) + B \sin(\omega_0 t) + \ell_{\text{eq}}$. Ainsi $\ell(0) = A + \ell_{\text{eq}}$. Or $\ell(0) = L$ donc $A = L - \ell_{\text{eq}}$. Ensuite $\dot{\ell}(t) = -A\omega_0 \sin(\omega_0 t) + B\omega_0 \cos(\omega_0 t) + 0$ donc $\dot{\ell}(0) = B\omega_0$. Or $\dot{\ell}(0) = 0$ donc $B = 0$. Ainsi :

$$\boxed{y(t) = (L - \ell_{\text{eq}}) \cos(\omega_0 t) + \ell_{\text{eq}}}$$