

CLASSE : Terminale

EXERCICE A : au choix du candidat (5 points)

VOIE : Générale

ENSEIGNEMENT : physique-chimie

DURÉE DE L'ÉPREUVE : 0h53

CALCULATRICE AUTORISÉE : Oui sans mémoire, « type collègue »

EXERCICE A au choix du candidat
Observation d'un satellite (5 points)

1.

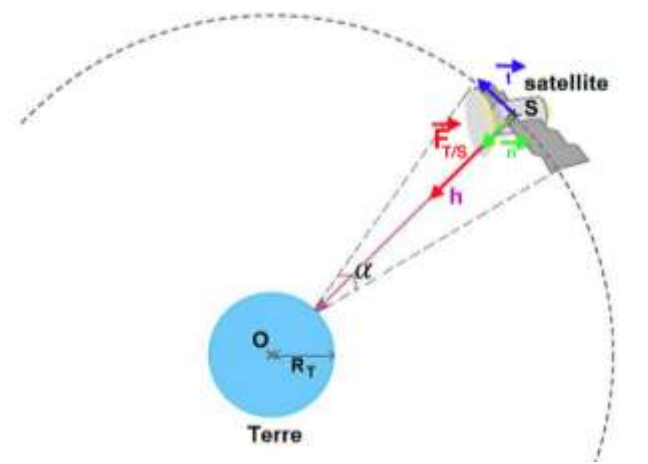
Système : satellite Starlink

Référentiel : Géocentrique supposé galiléen

D'après la 2nd loi de Newton :

$$\Sigma \vec{F}_{\text{ext}} = M_S \vec{a}$$

$$\vec{F}_{T/S} = M_S \vec{a}$$



$$G \cdot \frac{M_S \times M_T}{(R_T + h)^2} \vec{n} = M_S \vec{a}$$

$$\vec{a} = G \cdot \frac{M_T}{(R_T + h)^2} \vec{n}$$

Pour un mouvement circulaire, dans le repère de Frenet, le vecteur accélération est de la forme:

$$\vec{a} = \frac{v^2}{R_T + h} \vec{n} + \frac{dv}{dt} \vec{t}$$

$$\vec{a} = \frac{v_S^2}{R_T + h} \vec{n} + \frac{dv}{dt} \vec{t}$$

$$\vec{a} = G \cdot \frac{M_T}{(R_T + h)^2} \vec{n}$$

L'accélération étant unique, par identification :

$\frac{dv}{dt} = 0$ donc la vitesse est constante : le mouvement du satellite est uniforme.

2.

La période de révolution est :

$$T = \frac{\text{Périmètre d'un cercle}}{\text{vitesse}} = \frac{2\pi(R_T + h)}{v_S}$$

3.

$$\vec{a} = \frac{v_S^2}{R_T + h} \vec{n} + \frac{dv}{dt} \vec{T}$$

$$\vec{a} = G \cdot \frac{M_T}{(R_T + h)^2} \vec{n}$$

L'accélération étant unique, par identification :

$$\frac{v_S^2}{R_T + h} = G \cdot \frac{M_T}{(R_T + h)^2}$$

$$v_S^2 = G \cdot \frac{M_T}{(R_T + h)^2} \times (R_T + h)$$

$$v_S^2 = G \cdot \frac{M_T}{(R_T + h)}$$

$$R_T + h = G \cdot \frac{M_T}{v_S^2}$$

4.

$$R_T + h = G \cdot \frac{M_T}{v_S^2}$$

$$h = G \cdot \frac{M_T}{v_S^2} - R_T$$

$$h = 6,67 \cdot 10^{-11} \cdot \frac{5,97 \cdot 10^{24}}{\left(\frac{2,73 \cdot 10^4}{3,6}\right)^2} - 6400 \cdot 10^3$$

$$h = 5,24 \cdot 10^5 \text{ m}$$

$$h = 524 \text{ Km}$$

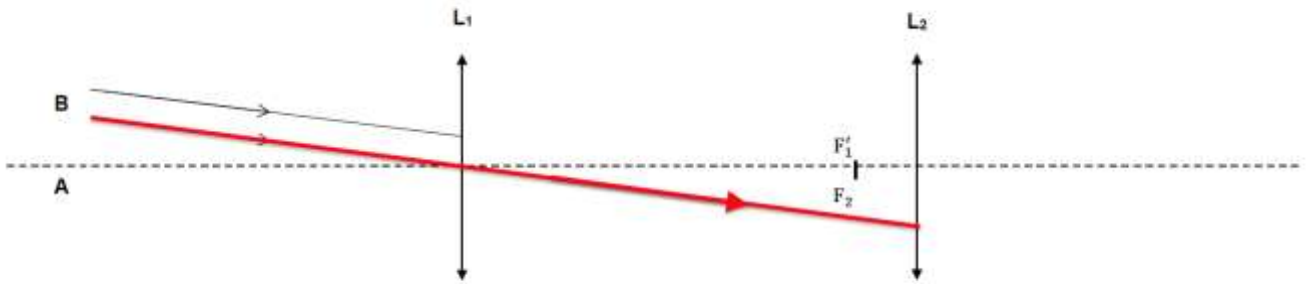
C'est cohérent avec les données « altitude h : entre 340 et 1 200 km »

5.

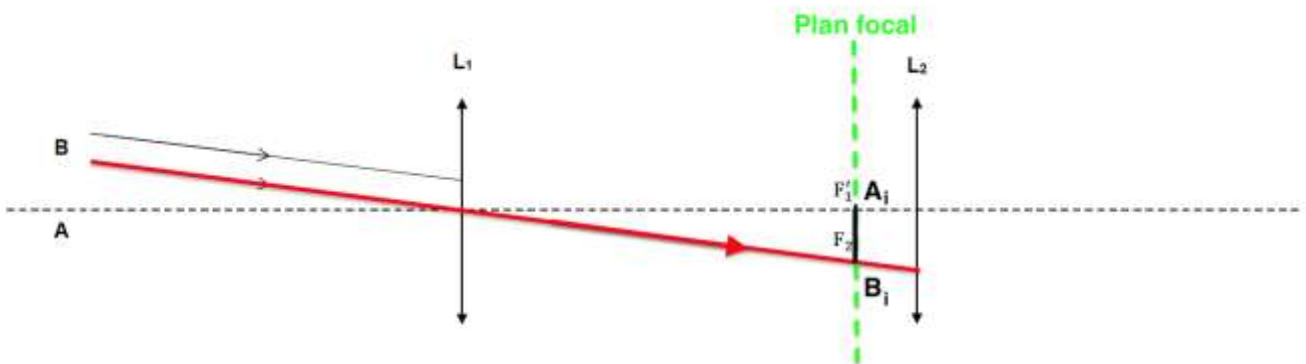
Un système optique est dit afocal s'il donne d'un objet à l'infini une image à l'infini.

6.

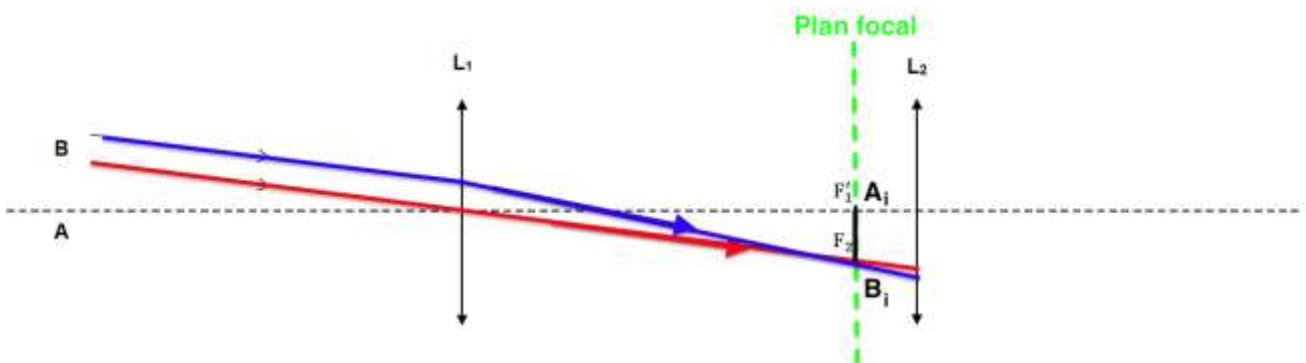
Le rayon lumineux 3 issu de B pénétrant dans la lunette par le centre optique O_1 de la lentille L_1 n'est pas dévié.



Position de B_i image intermédiaire de B : Comme B est à l'infini, son image B_i est dans le plan focal image de l'objectif L_1 .

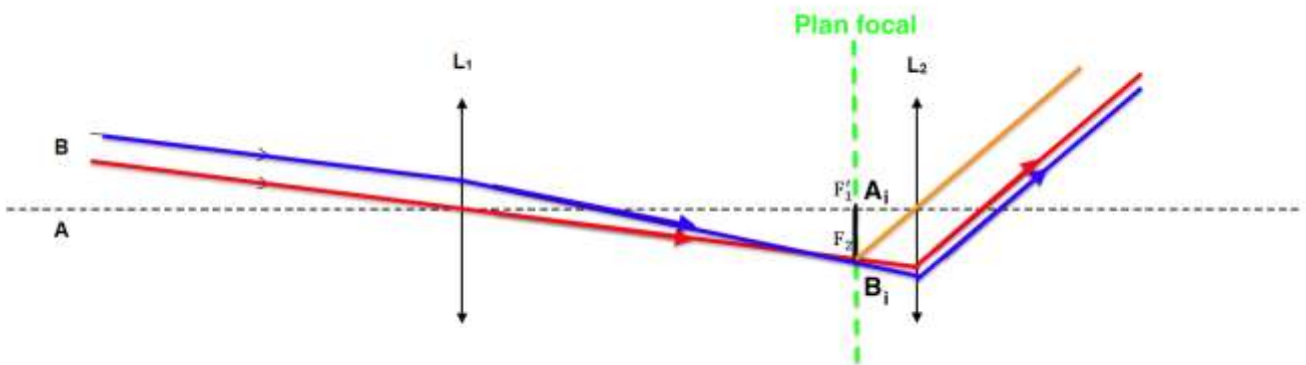


L'autre rayon lumineux issu B est dévié vers B_i .

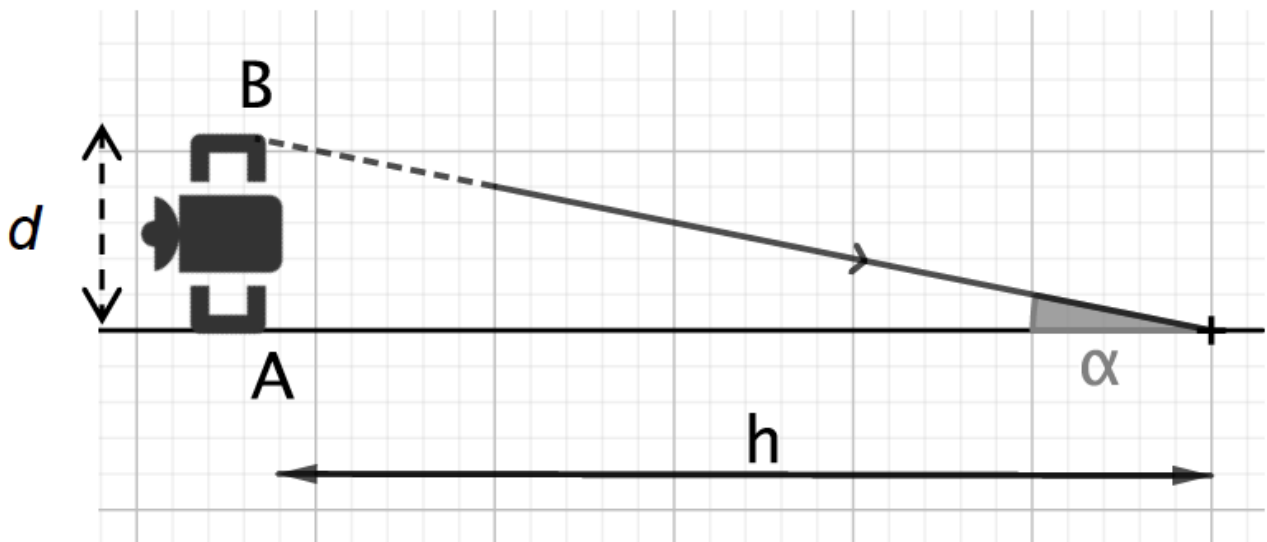


Pour les rayons émergents de la lentille L_2 :

- On trace un rayon issu de B_i passant par O_2 . Ce rayon ne sera pas dévié.
- De plus nous savons que l'image d'un objet situé dans le plan focal objet d'une lentille se forme à l'infini. Ainsi les rayons émergents de la lentille L_2 issue de B_i seront parallèles à ce rayon tracé.



7.



$$\tan(\alpha) \approx \alpha = \frac{d}{h}$$

8.

$$\alpha = \frac{d}{h}$$

$$\alpha = \frac{1,0}{520 \cdot 10^3}$$

$$\alpha = 1,9 \cdot 10^{-6} \text{ rad}$$

$$\alpha_{\min} = 2,9 \cdot 10^{-4} \text{ rad}$$

$$\alpha < \alpha_{\min}$$

Ainsi le satellite ne peut pas être distingué à l'œil nu.

9.

$$G = \frac{\alpha'}{\alpha} = \frac{f_1'}{f_2'}$$

$$\alpha' = \frac{f_1'}{f_2'} \times \alpha$$

$$\alpha' = \frac{600 \cdot 10^{-3}}{32 \cdot 10^{-3}} \times 1,9 \cdot 10^{-6}$$

$$\alpha' = 3,6 \cdot 10^{-5} \text{ rad}$$

$$\alpha' < \alpha_{\min}$$

La lunette utilisée dans cet exercice ne permet donc pas d'observer les détails d'un satellite Starlink.