

CLASSE : Terminale

EXERCICE 3 : 6 points

VOIE : Générale

ENSEIGNEMENT DE SPÉCIALITÉ : PHYSIQUE-CHIMIE

DURÉE DE L'EXERCICE : 1h03

CALCULATRICE AUTORISÉE : Oui « type collègue »

EXERCICE 3 Raven Saunders, la lanceuse de poids américain

Q.1.

Calculons la valeur de la force de frottements :

$$f = \frac{1}{2} \times \rho \times C_x \times S \times v^2$$

$$f = \frac{1}{2} \times 1,29 \times 0,51 \times 7,62 \times 10^{-3} \times 14^2$$

$$f = 0,49 \text{ N}$$

Calculons la valeur du poids de la sphère métallique :

$$P = m \times g$$

$$P = 4,00 \times 9,81$$

$$P = 39,2 \text{ N}$$

Comparons la valeur de la force de frottements et la valeur du poids de la sphère métallique :

$$\frac{P}{f} = \frac{39,2}{0,49}$$

$$\frac{P}{f} = 80$$

La valeur du poids est 80 fois plus grande que celle de la force de frottements.

Ainsi, la valeur de la force de frottements f est très petite devant la valeur du poids P agissant sur la sphère métallique.

Q.2.

Système { sphère métallique }

Référentiel terrestre supposé galiléen

D'après la deuxième loi de Newton :

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

$$\vec{P} = m\vec{a}$$

$$m\vec{g} = m\vec{a}$$

$$\vec{g} = \vec{a}$$

Or

$$\vec{g} \left| \begin{array}{l} 0 \\ -g \end{array} \right.$$

Le vecteur accélération du centre d'inertie du solide est égal au vecteur champ de pesanteur.

$$\vec{a} \left| \begin{array}{l} a_{x(t)} = 0 \\ a_{z(t)} = -g \end{array} \right.$$

Or

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

On intègre le système d'équation précédent :

$$\vec{v} \begin{cases} v_{x(t)} = C_1 \\ v_{z(t)} = -gt + C_2 \end{cases}$$

Pour trouver les constantes, on utilise \vec{v}_0

$$\vec{v}_0 \begin{cases} v_{0x} = v_0 \cos \alpha \\ v_{0z} = v_0 \sin \alpha \end{cases}$$

D'ou

$$\vec{v} \begin{cases} v_{x(t)} = v_0 \cos \alpha \\ v_{z(t)} = -gt + v_0 \sin \alpha \end{cases}$$

Or

$$\vec{v} = \frac{d\vec{OG}}{dt}$$

On intègre le système d'équation précédent :

$$\vec{OG} \begin{cases} x(t) = v_0 \cos(\alpha) \times t + C_3 \\ z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin(\alpha) \times t + C_4 \end{cases}$$

Pour trouver les constantes, on utilise \vec{OG}_0

$$\vec{OG}_0 \begin{cases} x_0 = 0 \\ z_0 = h \end{cases}$$

d'ou

$$\vec{OG} \begin{cases} x(t) = v_0 \cos(\alpha) \times t \\ z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin(\alpha) \times t + h \end{cases}$$

Q.3.

$$x = v_0 \cos(\alpha) \times t$$

$$v_0 \cos(\alpha) \times t = x$$

$$t = \frac{x}{v_0 \cos(\alpha)}$$

$$z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin(\alpha) \times t + h$$

$$z(x) = -\frac{1}{2}g \left(\frac{x}{v_0 \cos(\alpha)} \right)^2 + v_0 \sin(\alpha) \times \frac{x}{v_0 \cos(\alpha)} + h$$

$$z(x) = -\frac{1}{2}g \frac{x^2}{v_0^2 \cos^2(\alpha)} + x \times \tan(\alpha) + h$$

Q.4.

$$D = BO + x_M$$

$$BO + x_M = D$$

$$x_M = D - BO$$

$$x_M = 18,62 - 0,30$$

$$x_M = 18,32 \text{ m}$$

L'abscisse x_M du point de chute M vaut $x_M = 18,32 \text{ m}$.

Q.5.

$$x_M = v_0 \cos(\alpha) \times t_M$$

$$v_0 \cos(\alpha) \times t_M = x_M$$

$$t_M = \frac{x_M}{v_0 \cos(\alpha)}$$

$$t_M = \frac{18,32}{12,8 \times \cos(45)}$$

$$t_M = 2,0 \text{ s}$$

Q.6.

$$\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = v_0 \cos \alpha \\ v_z(t) = -gt + v_0 \sin \alpha \end{cases}$$

$$\vec{v}_M \begin{cases} v_x(t_M) = v_0 \cos \alpha \\ v_z(t_M) = -gt_M + v_0 \sin \alpha \end{cases}$$

$$\vec{v}_M \begin{cases} v_x(t_M) = 12,8 \times \cos(45) = 9,1 \\ v_z(t_M) = -9,81 \times 2,0 + 12,8 \times \sin(45) = -11 \end{cases}$$

$$v_M = \sqrt{(v_{x(t_M)})^2 + (v_{z(t_M)})^2}$$

$$v_M = \sqrt{(9,1)^2 + (-11)^2}$$

$$v_M = 14 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$

Q.7.

$$E_m = E_c + E_{pp}$$

$$E_m = \frac{1}{2} \times m \times v^2 + m \times g \times z$$

A la date $t=0\text{s}$:

$$E_m(0) = \frac{1}{2} \times m \times v_0^2 + m \times g \times z_0$$

$$E_m(0) = \frac{1}{2} \times m \times v_0^2 + m \times g \times h$$

Q.8.

D'après le sujet, le système n'est soumis qu'à son poids. Ainsi l'énergie mécanique se conserve :

$$E_m(M) = E_m(0)$$

$$\frac{1}{2} \times m \times v_M^2 + m \times g \times z_M = \frac{1}{2} \times m \times v_0^2 + m \times g \times h$$

$$\frac{1}{2} \times m \times v_M^2 + m \times g \times 0 = \frac{1}{2} \times m \times v_0^2 + m \times g \times h$$

$$\frac{1}{2} \times m \times v_M^2 = \frac{1}{2} \times m \times v_0^2 + m \times g \times h$$

$$\frac{1}{2} \times v_M^2 = \frac{1}{2} \times v_0^2 + g \times h$$

$$\frac{1}{2} \times v_M^2 = \frac{1}{2} \times v_0^2 + g \times h$$

$$\frac{1}{2} \times v_M^2 = \frac{1}{2} \times v_0^2 + g \times h$$

$$v_M^2 = v_0^2 + 2 \times g \times h$$

$$v_M = \sqrt{v_0^2 + 2 \times g \times h}$$

$$v_M = \sqrt{12,8^2 + 2 \times 9,81 \times 1,80}$$

$$v_M = 14 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$

On retrouve le même résultat qu'à la question Q6.