

Consigne & barème

Contrôle de Physique

Les calculatrices et les documents ne sont pas autorisés. Le barème est donné à titre indicatif.

Réponses exclusivement sur le sujet. Si vous manquez de place, vous pouvez utiliser le verso des pages.

Exercice 1. Questions de cours [2.5 POINTS](3 points – pas de points négatifs)

Choisissez la bonne réponse

1. Un mouvement est dit uniforme si

- a. Sa trajectoire est une ligne droite.
- b. Son accélération est constante au cours du temps.
- c. Sa vitesse est constante au cours du temps.
- d. Sa vitesse et son accélération varient très peu avec le temps.

2. En coordonnées polaires $(\vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta)$, le vecteur position est donné par

- a. $\vec{r}(t) = \rho \vec{u}_\rho + \theta \vec{u}_\theta$
- b. $\vec{r}(t) = \rho \vec{u}_\rho$
- c. $\vec{r}(t) = \theta \vec{u}_\rho + \rho \vec{u}_\theta$
- d. $\vec{r}(t) = \rho \vec{u}_\theta$

3. Un mobile décrit un trajet rectiligne le long de l'axe (Ox). Son équation horaire s'écrit $x(t) = 10 - 2t^2$.

- a. Le mouvement est uniforme
- b. Le mouvement est uniformément circulaire
- c. Le mouvement est décéléré
- d. La norme de l'accélération est de 2 m/s^2

4. Considérons un mobile dont la position à chaque instant est donné par son vecteur position $\vec{r}(t)$. L'accélération de ce mouvement est donné par

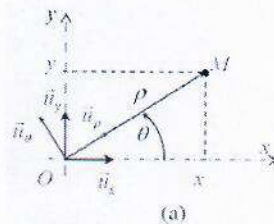
- a. $\vec{a}(t) = \frac{\partial \vec{r}(t)}{dt^2}$
- b. $\vec{a}(t) = \frac{\partial^2 \vec{r}(t)}{dt^2}$
- c. $\vec{a}(t) = \left[\frac{\partial \vec{r}(t)}{dt} \right]^2$
- d. $a(t) = \sqrt{r(t)}$

5. Deux vecteurs sont orthogonaux si leur produit scalaire est nul.

- a. VRAI
- b. FAUX

EXERCICE 2 : COORDONNES CARTESIENNES ET POLAIRES [8 POINTS]

Le schéma ci-contre représente, sur le même plan, les coordonnées polaires ainsi que les coordonnées cartésiennes.



1. Exprimer les vecteurs unitaires \vec{u}_ρ et \vec{u}_θ de la base polaire en fonction des vecteurs unitaires \vec{u}_x et \vec{u}_y de la base cartésienne.

$$\textcircled{0,5} \quad \vec{u}_\rho = \cos(\theta) \vec{u}_x + \sin(\theta) \vec{u}_y$$

$$\textcircled{0,5} \quad \vec{u}_\theta = -\sin(\theta) \vec{u}_x + \cos(\theta) \vec{u}_y.$$

2. a. Calculer $\frac{d\vec{u}_\rho}{d\theta}$, la dérivée du vecteur unitaire \vec{u}_ρ par rapport à l'angle θ .

$$\textcircled{1} \quad \frac{d\vec{u}_\rho}{d\theta} = -\sin(\theta) \vec{u}_x + \cos(\theta) \vec{u}_y.$$

- b. Exprimer $\frac{d\vec{u}_\rho}{d\theta}$ en fonction de \vec{u}_θ .

$$\frac{d\vec{u}_\rho}{d\theta} = \vec{u}_\theta \quad \textcircled{0,5}$$

3. a. Calculer $\frac{d\vec{u}_\theta}{d\theta}$, la dérivée du vecteur unitaire \vec{u}_θ par rapport à l'angle θ .

$$\frac{d\vec{u}_\theta}{d\theta} = -\cos(\theta) \vec{u}_x - \sin(\theta) \vec{u}_y = \textcircled{-1}.$$

- b. Exprimer $\frac{d\vec{u}_\theta}{d\theta}$ en fonction de \vec{u}_ρ .

$$\frac{d\vec{u}_\theta}{d\theta} = -\vec{u}_\rho \quad \textcircled{0,5}$$

4. Le point M représente la position d'un mobile se déplaçant au cours du temps. Exprimer le vecteur \vec{OM} dans la base cartésienne ainsi que dans la base polaire.

$$\vec{OM}(t) = x\vec{u}_x + y\vec{u}_y + z\vec{u}_z \quad (1)$$

polaire

$$\vec{OM}(t) = \rho \vec{u}_\rho \quad (1)$$

5. Ecrire l'expression générale du vecteur vitesse et donner son expression dans la base polaire en expliquant chaque étape de calcul.

$$\vec{v} = \frac{d\vec{OM}}{dt} \text{ def d'une vitesse instantanée}$$

$$\vec{v} = \frac{d}{dt} (\rho \vec{u}_\rho)$$

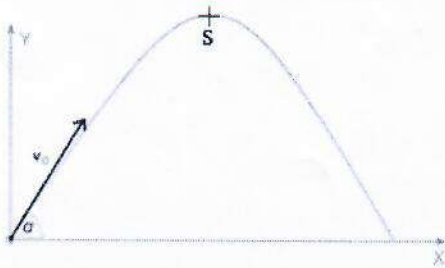
$$= \frac{d\rho}{dt} \vec{u}_\rho + \rho \frac{d\vec{u}_\rho}{dt} \quad (\text{dérivée d'un produit})$$

$$(2) = \dot{\rho} \vec{u}_\rho + \rho \left(\frac{d\vec{u}_\rho}{d\theta} \frac{d\theta}{dt} \right)$$

$$\vec{v}(t) = \dot{\rho} \vec{u}_\rho + \rho \dot{\theta} \vec{u}_\theta$$

EXERCICE 3 : MOUVEMENT D'UN PROJECTILE [5,5 POINTS]

On considère un projectile lancé à partir du point (0;0) du repère cartésien à l'instant $t = 0$ s. Il est lancé en faisant un angle α avec l'horizontale. Le projet passe par le point S qui correspond au sommet de la trajectoire.



Le vecteur \vec{OM} vaut :

$$\vec{OM} = (v_0 \cos \alpha) \cdot t \vec{u}_x + [(v_0 \sin \alpha) \cdot t - 5t^2] \vec{u}_y$$

1. a. Donner les équations horaires, $x(t)$ et $y(t)$, de ce mouvement.

$$\begin{aligned} \textcircled{0,5} \quad x(t) &= v_0 \cos(\alpha) t \quad \textcircled{1} \\ \textcircled{0,5} \quad y(t) &= (v_0 \sin \alpha) t - 5t^2 \quad \textcircled{2} \end{aligned}$$

- b. Donner l'équation de la trajectoire du point M (x,y).

$$\textcircled{1} \Rightarrow t = \frac{x}{v_0 \cos(\alpha)} \quad \textcircled{0,5}$$

$$\text{dans } \textcircled{2} \Rightarrow y(x) = v_0 \sin(\alpha) \frac{x}{v_0 \cos(\alpha)} - 5 \cdot \frac{x^2}{v_0^2 \cos^2(\alpha)}$$

$$y(x) = \left(\frac{-5}{v_0^2 \cos^2 \alpha} \right) x^2 + \tan(\alpha) \cdot x$$

$\textcircled{0,5}$

2. Exprimer le vecteur vitesse $\vec{v}(t)$. Exprimer sa norme.

$$\vec{v}(t) = \frac{d\vec{OH}}{dt}$$

$$\textcircled{1} = \frac{dx}{dt} \vec{u}_x + \frac{dy}{dt} \vec{u}_y$$

$$\vec{v}(t) = v_0 \cos(\alpha) \vec{u}_x + (v_0 \sin(\alpha) - 10t) \vec{u}_y$$

Norme : $v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$

$$\textcircled{1} = \sqrt{v_0^2 \cos^2(\alpha) + (v_0 \sin(\alpha) - 10t)^2}$$

3. Au sommet de la trajectoire, V_y (la composante suivant l'axe Y du vecteur vitesse) est nulle. Calculer la hauteur maximale atteinte par le projectile en fonction de V_0 et de l'angle α .

Au sommet :

$$v_y = 0 \Rightarrow v_0 \sin(\alpha) - 10t = 0$$

$$t = \frac{v_0 \sin(\alpha)}{10} \quad \textcircled{OP}$$

on remplace dans $y(t)$.

$$y_{\text{max}} = -5 \frac{v_0^2 \sin^2(\alpha)}{100} + v_0 \sin(\alpha) \frac{v_0 \sin(\alpha)}{10}$$

$$\textcircled{1} \quad y_{\text{max}} = -\frac{v_0^2 \sin^2(\alpha)}{20} + \frac{v_0^2 \sin^2(\alpha)}{10} = \frac{v_0^2 \sin^2(\alpha)}{20}$$

EXERCICE 4 : ACCÉLÉRATION EN COORDONNÉES POLAIRES [4 POINTS]

Pour un mouvement quelconque, l'expression de l'accélération en coordonnées polaires est donnée par :

$$\vec{a}(t) = (\ddot{\rho} - \rho\dot{\theta}^2)\vec{u}_\rho + (\rho\ddot{\theta} + 2\dot{\rho}\dot{\theta})\vec{u}_\theta$$

1. Quelle est l'expression de l'accélération si le mouvement est circulaire ? Justifier.

mvmt circulaire \Rightarrow rayon = cste = ρ
 $\Rightarrow \dot{\rho} = 0$ et $\ddot{\rho} = 0$. (0/1)

(0/1) $\vec{a}(t) = (-R\dot{\theta}^2)\vec{u}_\rho + (R\ddot{\theta})\vec{u}_\theta$.

① $a = \sqrt{(R\dot{\theta}^2)^2 + (R\ddot{\theta})^2}$.

2. Quelle est l'expression de l'accélération si le mouvement est, en plus d'être circulaire, aussi uniforme. Justifier.

(0/1) mvmt circulaire unif $\dot{\theta} = \text{cste} \Rightarrow \ddot{\theta} = 0$

$\vec{a} = (-R\dot{\theta}^2)\vec{u}_\rho$ (0/1)

① $a = (R\dot{\theta}^2)$