

Correction des exercices chapitre 10 : Dynamique du point.

Exercice 1:

1. $F_A = \rho \cdot V \cdot g$: $\text{kg} \cdot \text{m}^{-3} \cdot \text{m}^3 \cdot \text{m} \cdot \text{s}^{-2} = \text{kg} \cdot \text{m} \cdot \text{s}^{-2}$
or $m \cdot \vec{a} = \sum \vec{F}_{\text{ext}}$: $\text{kg} \cdot \text{m} \cdot \text{s}^{-2} = \text{N}$
2. système: {montgolfière, occupants}
référentiel : terrestre (galiléen).

BF: \vec{P}, \vec{F}_A

$$m_E \cdot \vec{a} = \vec{P} + \vec{F}_A$$

$$\vec{0} = m_E \cdot \vec{g} + \vec{F}_A \quad (\text{montgolfière immobile})$$

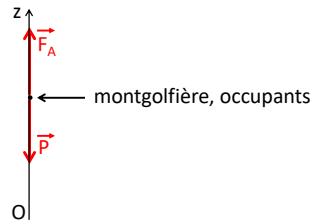
Projection sur l'axe (O,z) : $0 = -m_E \cdot g + F_A$

$$F_A = m_E \cdot g$$

$$\rho \cdot V \cdot g = m_E \cdot g$$

$$\rho \cdot V = m_E$$

$$V = \frac{m_E}{\rho} = \frac{2,53 \cdot 10^3}{1,23} = 2,06 \cdot 10^3 \text{ m}^3$$



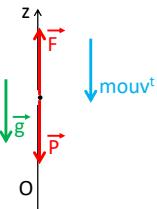
$$2. \vec{a} = \vec{g} + \frac{\vec{F}}{m}$$

$$\vec{0} = \vec{g} + \frac{\vec{F}}{m} \quad (\text{vitesse constante})$$

Projection sur l'axe (O,z) :

$$0 = -g + \frac{F}{m}$$

$$F = m \cdot g = 45 \cdot 10^{-3} \cdot 9,81 = 0,44 \text{ N}$$



Exercice 3:

1. $v_x(t)$: équation de la droite $v_x = a \cdot t + b$

$$b = 8 \text{ m/s} \quad (\text{lecture graphique})$$

$$a = \frac{v_{x2} - v_{x1}}{t_2 - t_1} = \frac{30 - 8}{10 - 0} = 2,2 \text{ m/s}^2$$

$$v_x = 2,2 \cdot t + 8$$

$$a_x = \dot{v}_x = 2,2$$

$$v_x = \dot{x} \quad \text{donc} \quad x = 1,1 \cdot t^2 + 8 \cdot t + 0$$

2.

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

$$m \cdot \vec{a} = \vec{P} + \vec{F}_A$$

Projection sur l'axe (O,z) : $m \cdot a_z = -m \cdot g + F_A$

$$m \cdot a_z = -m \cdot g + \rho \cdot V \cdot g$$

$$a_z = -g + \frac{\rho \cdot V \cdot g}{m} = -9,81 + \frac{1,23 \cdot 2,06 \cdot 10^3 \cdot 9,81}{2,43 \cdot 10^3} = 0,404 \text{ m/s}^2$$

$\vec{a} = \vec{v}$ et $\vec{v} = \vec{OM}$ donc :

$$v_z = 0,404 \cdot t + 0$$

$$z = 0,202 \cdot t^2 + 0 \quad h = 0,202 \cdot 20^2 = 81 \text{ m}$$

Exercice 2:

1. système: {bille}

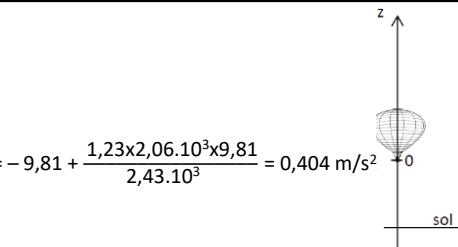
référentiel : terrestre (galiléen).

BF: \vec{P}, \vec{F} (frottements)

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

$$m \cdot \vec{a} = \vec{P} + \vec{F}$$

$$m \cdot \vec{a} = m \cdot \vec{g} + \vec{F} \quad \vec{a} = \vec{g} + \frac{\vec{F}}{m}$$



Exercice 4:

1. système: {boulet}

référentiel : terrestre (galiléen).

BF: \vec{T}

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

$$m \cdot \vec{a} = \vec{T}$$

$$\text{or } \vec{a} = \frac{v^2}{R} \times \vec{n} + \frac{dv}{dt} \times \vec{u}_T$$

$$\text{or mouvement circulaire uniforme: donc } \vec{a} = \frac{v^2}{R} \times \vec{n}$$

$$m \cdot \frac{v^2}{R} \cdot \vec{n} = \vec{T}$$

projection dans le repère (M, \vec{n}):

$$m \cdot \frac{v^2}{R} = T$$

$$T = m \cdot \frac{v^2}{R}$$

