Thème : Mouvements et interactions

P6: description d'un mouvement

Activité 3 : étudier le mouvement de chute d'un corps

Objectif : utiliser un langage de programmation pour représenter des vecteurs vitesse

Document 0 : Télécharger éditeur PYTHON (pour ouvrir des fichiers.py)

Sous WINDOWS :télécharger eduptyhon, gratuit

http://edupython.tuxfamily.org

onglet téléchargement

SOUS MAC : télécharger IDLE, gratuit

https://www.python.org/downloads/

Download the latest version for Mac OS X

Document 1 : simulation de chute verticale + protocole expérimental

https://www.hatier-clic.fr/2019/01/9782401020658/Newton_seconde/index.htm



- Cliquer sur « étudier le mouvement de la chute d'un corps »
- En haut à droite dans réglages et options :



• Activer la chronophotographie, intervalle 300ms.



- Cliquer sur tableaux de valeurs (pour avoir les valeurs de x et y en fonction du temps)
- Cliquer ensuite sur exporter > copier les positions pour python (cela vous permettra d'avoir directement les valeurs de x, y et t pour python (sinon, vous pourrez les copier manuellement).
- Lancer la simulation.

Document 2: le code, nommé vecteurs vitesses.py

```
import numpy as np
 2 import matplotlib.pyplot as plt
                                                                  Tableaux contenant les abscisses des positions du
 3
                                                                  système et les ordonnées des positions du système.
 4 #Positions du point M
 5 x=np.array([...,...,...])
                                                                  Représentation graphique des positions du point
 6 y=np.array([...,...,...])
                                                                  M(x;y) au cours du temps par le symbole 'o'.
 8 #Tracé de la chronophotographie
                                                                  « markersize » règle la taille du symbole.
 9 plt.plot(x,y,'o',markersize=4) *
10 plt.xlabel("r (en m\")
11 plt.ylabel("y (en m)")
12 plt.title("Chronophotographie du mouvement")
On peut ensuite tracer des vecteurs vitesse en utilisant les instructions suivantes.
14 #Tracé des vecteurs vitesse
                                                                  Nombre total de positions adoptées par le système.
15 N=...
16 dt=... <--
                                                                  Durée (en secondes) entre deux positions successives.
17 for k in range(0, N-1):
18
      Vy= (y [...] - y [...] ) /dt -
19
                                                              (1)_{1^{re}} itération (k = 0) : Vy = (y[1] - y[0])/dt
20
       echelle=0.(2 <
                                                                  2^{e} itération (k = 1) : Vy=(y[2]-y[1])/dt
21
       Vy=Vy*echelle
                                                                  3^e itération (k = 2) : Vy=(y[...]-y[...])/dt ...
22
                                                                  (k+1) e itération : Vy=(y[...]-y[...])/dt ...
23
      plt.quiver(x[...], y[...], 0, ...,
       color="red", scale=1, scale units='xy')
24
                                                                  Ajustement de la longueur du vecteur vitesse.
25 #Affichage
26 plt.show()
                                                                  (k+1) e itération : plt.quiver(x[...], y[...], 0, ...)...
Les instructions dans la boucle for s'exécutent une première fois pour
k = 0 (1re itération*), puis pour k = 1 (2e itération), puis k = 2 (3e itération) jusqu'à
k = N - 2 ((N - 1)^e itération).
À chaque itération un vecteur vitesse est tracé : \vec{v}_1 (1<sup>re</sup> itération), puis \vec{v}_2 (2<sup>e</sup> itération)
                                                                                                  VOCABULAIRE
puis \overrightarrow{v_3} (3<sup>e</sup> itération) jusqu'à \overrightarrow{v_{N-1}} ((N – 1)<sup>e</sup> itération).
                                                                                                  Itération: répétition
La fonction quiver (x_M, y_M, V_x, V_y) permet de tracer un vecteur \overrightarrow{v} dont l'origine est M(x_M, y_M)
                                                                                                  d'un calcul ou d'un
                                                                                                  bloc d'instructions
et dont les coordonnées sont \binom{V_x}{x}. Les arguments falcultatifs color="red",scale=1 et
                                                                                                  informatiques.
scale units='xy' dans la fonction permettent la mise en forme du vecteur.
```

Questions

- 1. Ouvrir le simulateur, document 1 : quel est le système étudié ?
- 2. Quel est le référentiel d'étude ?
- 3. Compléter les lignes 5 et 6 du code grâce aux coordonnées du point M obtenues grâce à la simulation (vous pouvez soit faire clic-droit>coller soit les ajouter à la main).
- Compléter les lignes 15 et 16 du code :
 - Ligne 15 : combien y a t'il de positions adoptées par le système ?
 - Ligne 16 : combien vaut Δt , en secondes ?
- 5. A)Compléter l'encadré(1)du document 2.
 - B)Quel vecteur aura été tracé lorsque toutes les instructions de la boucle auront été exécutées ?
- 6. Compléter la ligne 18 du code.
- 7. A)Compléter l'encadré 2 du document 2 .
 - B)Compléter la ligne 23 du code (aide fin du document 2).
- 8. Exécuter le code.
- 9. Pourquoi les instructions de la boucle for ne peuvent pas être exécutées une N-ème fois ?