

Annale : laboratoires en impesanteur

1) le vol parabolique de l'airbus A300 zero G

1/ le modèle utilisé est celui de la chute libre, donc la seule force à prendre en compte est le poids. Deuxième loi de Newton : $m\vec{a} = \vec{P} = m\vec{g} \Leftrightarrow |\vec{a} = \vec{g}|$

Dans le repère $(O; \vec{i}, \vec{k})$, $\vec{a} (a_x, a_z)$ et $\vec{g} (0, -g)$

Remarque tout laisse penser dans l'énoncé que le mouvement est plan. On considère donc un repère à deux dimensions.

$$| a_x = 0 \quad \text{et} \quad | a_z = -g |$$

$$\left. \begin{array}{l} a_x = 0 = \frac{dv_x}{dt} \Leftrightarrow v_x(t) = A \\ a_z = -g = \frac{dv_z}{dt} \Leftrightarrow v_z(t) = -gt + B \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} \text{Or } v_x(0) = v_0 \cos \alpha = A \\ \text{Or } v_z(0) = v_0 \sin \alpha = B \end{array}$$

Finalement

$$\left. \begin{array}{l} v_x(t) = v_0 \cos \alpha \\ v_y(t) = -gt + v_0 \sin \alpha. \end{array} \right|$$

$$3/ \quad v_0 \cos \alpha = \frac{6,0 \times 10^2}{3,6} \text{ m.s}^{-1} \times \cos(47^\circ) = 1,1 \times 10^2 \text{ m.s}^{-1}$$

douc $| v_x(t) = 1,1 \times 10^2 |$

$$v_0 \sin \alpha = \frac{6,0 \times 10^2}{3,6} \text{ m.s}^{-1} \times \sin(47^\circ) = 1,2 \times 10^2$$

douc $| v_z(t) = -9,8t + 1,2 \times 10^2 |$

4./ L'avion s'élève jusqu'au point S, la composante verticale diminue alors mass est positive. Au-delà du point S, l'altitude de l'avion diminue. La composante verticale de sa vitesse est alors négative.

Au point S cette composante est forcément nulle.

S/ t_s est telle que $v_z(t_s) = 0 = -9,8t_s + 1,2 \times 10^2 \Leftrightarrow t_s = \frac{1,2 \times 10^2}{9,8} \text{ s.}$

Au $t_s = \frac{1,2 \times 10^2 \text{ m.s}^{-1}}{9,8 \text{ m.s}^{-2}} = 1,2 \times 10^1 \text{ s.}$

$$6/ \quad \begin{cases} v_x(t) = v_0 \cos \alpha = \frac{dx}{dt} \Rightarrow x(t) = v_0 \cos \alpha t + c \\ v_z(t) = -gt + v_0 \sin \alpha = \frac{dz}{dt} \Rightarrow z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin \alpha t + D \end{cases}$$

Comme $x(0) = 0$, $c=0$ et $\boxed{x(t) = v_0 \cos \alpha t}$

Comme $z(0) = z_0$, $D=z_0$ et $\boxed{z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin \alpha t + z_0}$

$$7/ \quad z_{\max} = z(t_s) = -\frac{1}{2}gt_s^2 + v_0 \sin \alpha t_s + z_0.$$

$$\text{A.W} \quad z_{\max} = -\frac{1}{2} \times 9,8 \times (1,2 \times 10^1)^2 + 1,2 \times 10^2 \times 1,2 \times 10^1 + 8,0 \times 10^3 \\ = 8,7 \times 10^3 \text{ m} = 8,7 \text{ km.}$$

Cette valeur est comparable à celle annoncée.

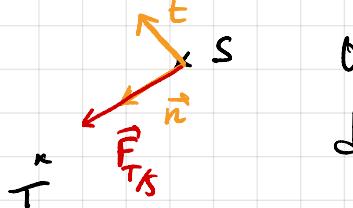
2) Caractéristiques du mouvement de la station ISS



$$F_{T/S} = G \frac{m M_T}{(R_T + z)^2}$$

$$7/ \quad \text{Deuxième loi de Newton : } m\vec{a} = \vec{F}_{T/S} \quad (\text{ces deux vecteurs sont colinéaires et de même sens, donc } \boxed{\vec{a} = G \frac{m M_T}{(R_T + z)^2}})$$

$$8/ \quad \vec{a} = \frac{\vec{F}_{T/S}}{m} = -G \frac{M_T}{(R_T + z)} \vec{n} \quad \text{avec } \vec{n} \text{ vecteur de la base de Frenet.}$$



$$\text{On montre que, dans le repère de Frenet, } \vec{a} = \frac{dv}{dt} \vec{E} + \frac{v^2}{(R_T + z)} \vec{n}$$

$$\text{donc } \boxed{\frac{dv}{dt} = 0} \text{ et } \boxed{v^2 = G \frac{M_T}{R_T + z}}$$

$$\text{Finalement } \boxed{v = \sqrt{G \frac{M_T}{R_T + z}}}$$

$$9/ \quad v = \sqrt{6,67 \times 10^{-11} \times \frac{6,0 \times 10^{24}}{(6,6 \times 10^6 + 3,5 \times 10^5) \text{ m}}} = 7,7 \times 10^3 \text{ m.s}^{-1} = 7,7 \text{ km.s}^{-1}$$

$$10/ \quad T = \frac{2\pi(R_T + z)}{v}$$

$$\text{A.W} \quad T = \frac{2\pi \times (6,6 \times 10^6 + 3,5 \times 10^5) \text{ m}}{7,7 \times 10^3 \text{ m.s}^{-1}} = 5,5 \times 10^3 \text{ s.}$$

$$N = \frac{\Delta t}{T} = \frac{86400 \text{ s}}{5,5 \times 10^3 \text{ s}} = 15,7$$

L'ISS fait plus de 15 révolutions tous les jours.

3) Comparaison

Dans l'ISS les astronautes sont toujours en tournante, pas like s comme dans l'avion.