251

EPITA / S1 Novembre 2017

NOM : .... PRENOM : .... GROUPE : A2

Contrôle 1 de Physique

Les calculatrices et les documents ne sont pas autorisés.

Réponses exclusivement sur le sujet

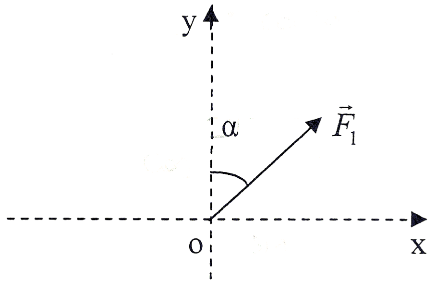
QCM (4 points)

Entourer la bonne réponse

1- La norme de la résultante $\vec{R}$ de deux vecteurs forces $\vec{F}_1$ et $\vec{F}_2$ (non nuls), colinéaires et de sens opposé est

a) $R=0$ b) $R=\sqrt{F_1^{\,2}+F_2^{\,2}}$ c) $R=F_1+F_2$ d) $R=|F_1-F_2|$

2- Les composantes du vecteur force $\vec{F}_1$ sur le schéma ci-dessous sont :



a) $\vec{F}_1=\begin{pmatrix}F_1\\0\end{pmatrix}$ b) $\vec{F}_1=\begin{pmatrix}F_1.\sin(\alpha)\\F_1.\cos(\alpha)\end{pmatrix}$ c) $\vec{F}_1=\begin{pmatrix}F_1.\cos(\alpha)\\F_1.\sin(\alpha)\end{pmatrix}$

3- Le produit scalaire entre deux vecteurs colinéaires et de sens opposé est

a) strictement positif b) nul c) strictement négatif

4- La norme du vecteur $\vec{V}_3=\vec{V}_1\wedge\vec{V}_2$, tel que : $(\vec{V}_1,\vec{V}_2)=\alpha$ est :

a) $V_3=V_1.V_2.|\sin(\alpha)|$ b) $V_3=V_1.V_2.\cos(\alpha)$ c) $V_3=\sqrt{V_1^2+V_2^2+2V_1.V_2.\cos(\alpha)}$

5- Le vecteur vitesse en coordonnées polaires s'écrit :

a) $\vec{V}=\dot{\rho}.\vec{u}_\rho+\dot{\theta}\,\vec{u}_\theta$ b) $\vec{V}=\dot{\rho}.\vec{u}_\rho+\rho\dot{\theta}\,\vec{u}_\theta$ c) $\vec{V}=\rho.\vec{u}_\rho+\dot{\theta}\,\vec{u}_\theta$

6- Dans la base de **Frenet** l'abscisse curviligne élémentaire ds s'écrit :

a) $ds=R.\dot{\theta}$ b) $ds=dV.dt$ c) $ds=R.d\theta$

7- L'expression de l'abscisse curviligne s(t) est donnée par

a) $s(t)=\int_0^t a_T.dt$ b) $s(t)=\int_0^t v.dt$ c) $s(t)=\int_0^t a_N.dt$

8- L'équation de la trajectoire dont les équations horaires sont $\begin{pmatrix}x(t)=A\sin(\omega.t)\\y(t)=B\cos(\omega.t)\end{pmatrix}$

(Où A, B et ω sont des constantes positives $(A\neq B)$) est :

a) $x^2+y^2=1$ b) $x^2+y^2=A^2+B^2$ c) $\dfrac{x^2}{A^2}+\dfrac{y^2}{B^2}=1$

A. Zellagui

Exercice 1 (4 points)

Les équations horaires d'un mouvement en coordonnées cartésiennes sont :

$$\begin{cases} x(t) = 1 + R\sin(\omega.t) \\ y(t) = 2 + R\cos(\omega.t) \end{cases}$$

Où ω et R sont des constantes.

1-Exprimer les composantes du vecteur vitesse $\vec{V}$ en fonction du temps. Calculer sa norme.

2- Exprimer les composantes du vecteur accélération $\vec{a}$ en fonction du temps. Calculer sa norme.

3- Retrouver l'équation de la trajectoire y = f(x). Préciser sa nature et ses caractéristiques.

Exercice 2 (6 points)

Les composantes du vecteur position $\vec{OM}$ en coordonnées cartésiennes sont données par :

$$\begin{cases} x(t) = ae^{\omega.t}\cos(\omega.t) \\ y(t) = ae^{\omega.t}\sin(\omega.t) \end{cases}$$ a et ω sont des constantes positives.

1- Ecrire le vecteur position $\vec{OM}$ en coordonnées polaires de base $(\vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta)$.

2- Exprimer en coordonnées polaires le vecteur vitesse $\vec{V}$. Calculer la norme de $\vec{V}$. On donne $\dot{\theta} = \omega$.

3- Exprimer en coordonnées polaires le vecteur accélération $\vec{a}$. Calculer la norme de $\vec{a}$

4- Exprimer les composantes a_T et a_N du vecteur accélération en base de Frenet. En déduire le rayon de courbure Rc.

Exercice 3 Les parties I et II sont indépendantes (6 points)

I-1) Montrer que la vitesse en base de Frenet s'écrit $\vec{V} = R(t)\dot{\theta}.\vec{u}_T$.

I-2) En déduire l'écriture du vecteur accélération $\vec{a}$ dans la base de Frenet.

II- On considère un point matériel M qui se déplace dans un plan avec une accélération donnée en fonction du temps dans la base de Frenet par l'expression suivante :

$$\vec{a} = \alpha.\vec{u}_T + \beta.t^2\vec{u}_N \qquad (\alpha \text{ et } \beta \text{ sont des constantes positives})$$

1) Déterminer les unités des constantes α et β. Justifier votre réponse.

2) Calculer l'abscisse curviligne s(t) entre les instants $t_0 = 0$ et t. On donne : $v(t_0) = 0$ et $s(t_0) = 0$

3) Montrer que le rayon de courbure de la trajectoire est donné par : $R_c = \frac{\alpha^2}{\beta}$