

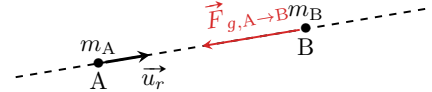
Cinématique et dynamique du point

- /2 1 Donner les valeurs de $\Delta\varphi_{1/2}(M)$ et de $\Delta L_{2/1}(M)$ donnant des interférences constructives et destructives pour $\Delta\varphi_0 = 0$.

$$\Delta\varphi_{1/2}(M) = 2p\pi \Leftrightarrow \Delta L_{2/1}(M) = p\lambda \quad \text{et} \quad \Delta\varphi_{1/2}(M) = (2p+1)\pi \Leftrightarrow \Delta L_{2/1}(M) = \left(p + \frac{1}{2}\right)\lambda$$

- /2 2 Soient deux points A et B de masses respectives m_A et m_B . Exprimer et représenter la force d'attraction gravitationnelle de A sur B.

$$\vec{F}_{g,A \rightarrow B} = -G \frac{m_A m_B}{AB^2} \vec{u}_r \quad \text{avec} \quad \vec{u}_r = \frac{\vec{AB}}{AB}$$



- /3 3 Énoncer les trois lois de NEWTON. On travaille avec un système ouvert. FIG. C14.1 – Interaction gravitationnelle ①.

$$\sum_i \vec{p}_{i/\mathcal{R}} = \vec{p}_{\mathcal{R}}(\mathcal{S})$$

$$\vec{p}_{\mathcal{R}}(\mathcal{S}) \stackrel{\textcircled{1}}{=} \sum_i \vec{p}_{\mathcal{R}}(M_i) \quad \text{et} \quad \vec{v}_{\mathcal{R}}(G) = \frac{d\vec{OG}}{dt} = \frac{1}{m_{\text{tot}}} \sum_i m_i \frac{d\vec{OM}_i}{dt} \Leftrightarrow \vec{p}_{\mathcal{R}}(\mathcal{S}) \stackrel{\textcircled{1}}{=} m_{\text{tot}} \vec{v}_{\mathcal{R}}(G)$$

Les forces intérieures se compensent d'après la troisième loi de NEWTON ①.

- /9 4 Soit une balle lancée avec une vitesse \vec{v}_0 faisant un angle α avec l'horizontale. On néglige toute autre force que le poids. Faire un schéma puis déterminer les équations horaires des composantes sur \vec{u}_x et \vec{u}_y du mouvement, et déterminer l'équation de la trajectoire. Portez une attention particulière à l'établissement du système.