

## Rappel de cours

- La composante de la force d'un point  $M$ ,  $\vec{F}(M)$  sur l'axe  $\mathcal{O}_x$  est donnée par le produit scalaire  $f(x) = \vec{F}(M) \cdot \vec{i}$ .
- Le travail d'une force  $\vec{F}$  sur un segment  $\overrightarrow{AB}$  est donné par :

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) = \int_{A \rightarrow B} \vec{F} \cdot \vec{i} dx = \int_{x_a}^{x_b} f(x) dx$$

- On dira qu'une force est conservative si elle ne dépend que de la position et si son travail d'un point  $A$  au point  $B$  ne dépend pas du chemin suivi, ceci quels que soient les point  $A$  et  $B$ .

$$\forall A, B, C, W_{A \rightarrow B} \vec{F} = W_{A \rightarrow C} \vec{F} + W_{C \rightarrow B} \vec{F}$$

- Dans le cas où le chemin est rectiligne, si une force est conservatrice alors l'énergie potentielle associée à la force  $\vec{F}$  est notée  $E_p(x)$  est définie par :

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{F}) = \int_{A \rightarrow B} \vec{F} \cdot \vec{i} dx = E_p(x_a) - E_p(x_b)$$

## Exo I

### Q 1.1 a et b

Si la force  $\vec{F}_{el}(x)$  est conservatrice alors on peut définir son énergie potentielle associée  $E_{el}(x)$ . La  $\vec{F}_{el}(x)$  est conservatrice si son travail d'un point  $A$  au point  $B$  ne dépend pas du chemin suivi sur l'axe  $\mathcal{O}_x$ , soit  $\forall A, B, C, W_{A \rightarrow B} \vec{F} = W_{A \rightarrow C} \vec{F} + W_{C \rightarrow B} \vec{F}$ . Le travail de la force  $\vec{F}_{el}(x)$  entre les points  $A$  et  $B$  sur l'axe  $\mathcal{O}_x$  est donné par  $W_{A \rightarrow B} \vec{F} = \int_{x_a}^{x_b} f(x) dx$  avec  $f(x) = -\frac{A}{x^2}$  car la force  $\vec{F}_{el}(x)$  est parallèle à l'axe  $\mathcal{O}_x$ .

$$W_{A \rightarrow B} \vec{F}_{el} = \int_{x_a}^{x_b} -\frac{A}{x^2} dx = \left[ \frac{A}{x} \right]_{x_a}^{x_b} = \frac{A}{x_a} - \frac{A}{x_b}$$

Et,

$$W_{A \rightarrow C} \vec{F}_{el} + W_{C \rightarrow B} \vec{F}_{el} = \left( \frac{A}{x_a} - \frac{A}{x_c} \right) + \left( \frac{A}{x_c} - \frac{A}{x_b} \right) = \frac{A}{x_a} - \frac{A}{x_b} = W_{A \rightarrow B} \vec{F}_{el}$$

Donc la force  $\vec{F}_{el}$  est conservatrice et  $E_p(x) = \frac{A}{x}$ .

Pour l'origine de l'énergie potentielle associée à la force  $\vec{F}_{el}$ , je dirais à l'origine de l'axe  $\mathcal{O}_x$  car comme les deux ions ne peuvent pas s'interpénétrer alors l'abscisse du ion  $Na^+$  ne peut pas être 0.

### Q 1.2

On a:

$$\frac{dE_{rep}(x)}{dx} = -\vec{F}_{rep} \cdot \vec{i}$$

$$\frac{dE_{rep}(x)}{dx} = \frac{d\left(\frac{B}{x^8}\right)}{dx} = -\frac{8B}{x^9}$$

Donc  $\vec{F}_{rep} \cdot \vec{i} = \frac{8B}{x^9} \cdot \vec{i}$ . La force  $\vec{F}_{rep}$  est répulsive car elle a le même sens que  $\vec{i}$ .

### Q 1.3 a

Rappel de cours:

- L'énergie mécanique d'un système  $E_m = E_c + E_p$  avec  $E_c$  l'énergie cinétique qui dépend de la masse et de la norme de la vitesse du système physique étudié et de l'énergie potentielle  $E_p$  qui correspond aux forces exercées sur le système.

L'énergie mécanique est égale à  $E_m = E_c + E_p$ . Avec l'énergie cinétique du système  $E_c = \frac{1}{2}mv_0^2$  et l'énergie potentielle qui correspond aux 2 forces qui s'exercent sur le système,  $\vec{F}_{el}$ ,  $\vec{F}_{rep}$ ,  $E_p = \frac{A}{x} + \frac{B}{x^8}$ .

### Q 1.3 b

Les forces qui s'exercent sur le système sont conservatrices donc l'énergie mécanique du système est conservée.

$$E_m = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{A}{x} + \frac{B}{x^8}$$

Comme l'ion  $Na$  est lancé depuis l'infini vers l'ion  $Cl$  alors à  $t = 0$ ,  $E_m = \frac{1}{2}mv_0^2 = \frac{1}{2}3.84 \times 10^{-28}(-2 \times 10^6)^2 = 7.68 \times 10^{-16} J$ .

### Q 1.3 c

On a

$$E_m = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{A}{x} + \frac{B}{x^8}$$

$$\dot{x}^2 = \frac{2}{m}(E_m - \frac{A}{x} - \frac{B}{x^8})$$

$$\dot{x} = \sqrt{\frac{2}{m}(E_m - \frac{A}{x} - \frac{B}{x^8})}$$

Non, on ne peut pas déterminer le sens du mouvement de l'ion  $Na$ . Pour cela il faut connaître les conditions initiales du système.

### Q 1.3 d

Lorsque la force électromagnétique de cohésion devient négligeable devant la force de répulsion alors

$$\dot{x} = \sqrt{\frac{2}{m}(E_m - \frac{B}{x^8})}$$

Cette équation n'est valide que si  $\frac{2}{m}(E_m - \frac{B}{x^8}) > 0$  ou  $E_m > \frac{B}{x^8}$ , comme  $E_m$  est constant et positif, et que la fonction  $\frac{B}{x^8}$  est continue, lorsque  $x(t=0) > 0$  alors on a  $x(t) > 0$ .

L'abscisse minimum  $x_{min}$  est lorsque  $E_m - \frac{B}{x^8} = 0$  ou  $E_m = \frac{B}{x^8}$ . Donc  $x^8 = \frac{B}{E_m}$  ou  $x = \sqrt[8]{\frac{B}{E_m}} = 9.90 \times 10^{-11} \approx 10^{-10}$ .

Donc à la distance minimum les atomes distants de leurs rayon atomique respectif.

### Q 1.3 e

??

**Q 1.4 a**

Lorsque le système des deux ions est à l'équilibre on a :

$$\|\vec{F}_{el}\| = \|\vec{F}_{rep}\|$$

$$\frac{A}{x^2} = \frac{8B}{x^9}$$

$$A = \frac{8B}{x^7}$$

$$x = \sqrt[7]{8\frac{B}{A}}$$

$$x = \sqrt[7]{8\frac{7.1 \times 10^{-96}}{2.3 \times 10^{-28}}} = 3.05 \times 10^{-10}m = 3.05\text{\AA}$$

**Q 1.4 b**

Voir courbes

**Q 1.4 c**

$$\frac{(7.1 \cdot 10^{-96})}{(3.05 \cdot 10^{-10})^8} - \frac{(2.3 \cdot 10^{-28})}{(3.05 \cdot 10^{-10})} = 6.5928716310^{19}$$

**Exo II****Q 1.5 a**

On a  $F_{tot}(x) = F_{el}(x) + F_{rep}(x) = -\frac{A}{x^2} + \frac{8B}{x^9}$ . Le développement limité de  $F_{tot}(x)$  autour du point  $x_{eq}$ :

$$F_{tot}(x) = F_{tot}(x_{eq}) + F'_{tot}(x_{eq})(x - x_{eq})$$

On a  $F_{tot}(x_{eq}) = 0$  car  $x_{eq}$  est la position d'équilibre.

On a  $F'_{tot}(x) = \frac{2A}{x^3} - \frac{72B}{x^{10}}$ . Donc

$$F_{tot}(x) = 0 + \left(\frac{2A}{x_{eq}^3} - \frac{72B}{x_{eq}^{10}}\right)(x - x_{eq})$$

$$F_{tot}(x) = -\left(\frac{72B}{x_{eq}^{10}} - \frac{2A}{x_{eq}^3}\right)(x - x_{eq})$$

Selon est de la forme

$$F_{tot}(x) = -k.(x - x_0)$$

Avec  $k = \frac{72 \cdot 7.1 \times 10^{-96}}{(3.05 \times 10^{-10})^{10}} - \frac{2 \cdot 2.30 \times 10^{-28}}{(3.05 \times 10^{-10})^3} = 57.17N.m$  et  $x_0 = x_{eq}$ .

En faisant le changement de variable  $x - x_{eq} = \delta$  alors

$$F_{tot}(\delta) = -k.\delta$$

**Q 1.5 b**

L'équation du mouvement de  $Na^+$  est

$$m\ddot{x}(\delta) = F_{tot}(\delta) = -k.\delta$$

$$\ddot{x}(\delta) + \frac{k}{m}\delta = 0$$

La résolution de l'équation différentielle donne  $\delta(t) = x_0 \cos(\sqrt{\frac{k}{m}}t)$ .  $\delta(t)$  est une fonction oscillante autour de la position  $x_{eq}$ .

**Q 1.5 c**

La période de l'oscillation est  $T = \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{k}{m}}} = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$  et la fréquence est  $F = \frac{1}{T}$ .

$$T = 2\pi\sqrt{\frac{3.84 \times 10^{-28}}{60}} = 1.59 \times 10^{-14}$$

**Q 1.6 a**

L'ion  $n$  subit deux forces de sens contraire; la force provenant du ressort lié au ion  $n+1$  et la force provenant de l'ion  $n-1$ . Ces forces sont proportionnelles au coefficient du raideur  $k$  du ressort et à l'extension de chaque ressort. L'extension du ressort entre  $n-1$  et  $n$  est  $\delta_n - \delta_{n-1}$ , celle avec le ressort  $n+1$  est  $\delta_{n+1} - \delta_n$ . Donc la force totale est  $-k(\delta_{n+1} - \delta_n) - (-k(\delta_n - \delta_{n-1})) = -k(\delta_{n+1} - 2\delta_n + \delta_{n-1})$ .

Selon PFD on a  $m\ddot{\delta}_n = -k(\delta_{n+1} - 2\delta_n + \delta_{n-1})$

**Q 1.6 b**

On a

$$\dot{\delta}_n = \alpha.\omega.i e^{i(\omega t - kx_n)}$$

et

$$\ddot{\delta}_n = \alpha.\omega.i.\omega.i e^{i(\omega t - kx_n)} = -\alpha.\omega^2 e^{i(\omega t - kx_n)}$$

Donc

$$\begin{aligned} -m.\alpha.\omega^2 e^{i(\omega t - kx_n)} &= -k(\delta_{n+1} - 2\delta_n + \delta_{n-1}) \\ -m.\alpha.\omega^2 e^{i(\omega t - kx_n)} &= -k(\alpha e^{i(\omega t - kx_{n-1})} - 2(\alpha e^{i(\omega t - kx_n)}) + \alpha e^{i(\omega t - kx_{n+1})}) \\ -m.\alpha.\omega^2 e^{i(\omega t - kx_n)} &= -k.\alpha(e^{i(\omega t - kx_{n-1})} - 2e^{i(\omega t - kx_n)} + e^{i(\omega t - kx_{n+1})}) \\ m.\omega^2 e^{i(\omega t - kx_n)} &= k(e^{i(\omega t - kx_{n-1})} - 2e^{i(\omega t - kx_n)} + e^{i(\omega t - kx_{n+1})}) \end{aligned}$$

À l'équilibre les ion  $NA^+$  sont espacés par la distance  $a$ . Donc,

$$\begin{aligned} m.\omega^2 e^{i(\omega t - k.n.a)} &= k(e^{i(\omega t - k(n-1)a)} - 2e^{i(\omega t - k.n.a)} + e^{i(\omega t - k(n+1)a)}) \\ m.\omega^2 e^{i(\omega t - k.n.a)} &= k(e^{i(\omega t - k.n.a)} e^{ika} - 2e^{i(\omega t - k.n.a)} + e^{i(\omega t - k.n.a)} e^{-ika}) \\ m.\omega^2 e^{i(\omega t - k.n.a)} &= k.e^{i(\omega t - k.n.a)}(e^{ika} - 2 + e^{-ika}) \\ m.\omega^2 &= k(e^{ika} - 2 + e^{-ika}) \\ m.\omega^2 &= k(2\cos(ka) - 2) \\ m.\omega^2 &= 2k(\cos(ka) - 1) \end{aligned}$$

QED.