

Exercice chapitre 2G

exercice 1°

$$1) \sum \vec{F}_{\text{ext}} = m \vec{a}$$

$$G \frac{m_s m_m}{r^2} = ma$$

$$G \frac{m_s}{r^2} = a \quad \text{On ait } a = 0 \text{ et } am = \frac{v^2}{r}$$

$$\text{Donc } a = \frac{v^2}{r}$$

$$\frac{v^2}{r} = G \frac{m_s}{r^2} \Leftrightarrow v = \sqrt{G \frac{m_s}{r}}$$

$$2) G \cdot F = v = \frac{d}{T} = \frac{2\pi R}{T}$$

$$\text{Ainsi } \sqrt{G \frac{m_s}{a}} = \frac{2\pi R}{T}$$

$$\Leftrightarrow T = 2\pi \times \sqrt{\frac{r^3}{G \cdot M_s}}$$

$$3) T^2 = 4\pi^2 \times \frac{r^3}{G \cdot M_s}$$

$$T^2 = \frac{4\pi^2 r^3}{G \cdot M_s}$$

$$\frac{T^2}{r^3} = \frac{4\pi^2}{G \cdot M_s}$$

La loi d'Keplér vérifie avec $\frac{T^2}{r^3}$ équivaut bien à la constante $\frac{4\pi^2}{G \cdot M}$

ASTR

$$4) M_s = \frac{r^3 \cdot 4\pi^2}{T^2 \cdot G}$$

$$5) M_s (\text{M}_\odot) = \frac{(228 \times 10^6)^3 \times 4\pi^2}{(2,8 \times 3,256 \times 10^{-7})^2 \times 6,67 \times 10^{-11}}$$

$$M_s = 2,99 \times 10^{27}$$

5) La 3^e loi de Kepler est une balance car elle est démontrée par le rapport de la révolution au carré sur le demi-longueur de l'orbite est le même pour tous les planètes, c'est une loi universelle qui montre une balance.

Connexion :

1) $\vec{F}_{S/V} = m \vec{a}$
 et $\vec{F}_{S/V} = G \times \frac{m \times M_S}{\pi^2} \vec{u}_m$, d'où $\vec{a} = G \times \frac{M_S}{\pi^2} \vec{u}_m$.

On a donc : $\vec{a} = \begin{cases} a_t = 0 \\ a_m = G \frac{M_S}{\pi^2} \end{cases}$

La coordonnée normale de l'accélération est $a_m = \frac{v^2}{r}$. Pour identifier

$$\frac{v^2}{r} = G \frac{M_S}{\pi^2}$$
, ainsi $v = \sqrt{\frac{G \times M_S}{\pi}}$.

De même pour les autres planètes du système solaire.

2) Le mouvement est uniforme, on a donc :

$$T = \frac{2\pi \times r}{v} \text{ ou } v = \sqrt{\frac{G \times M_S}{r}}$$

Soit $T = \frac{2\pi \times r}{\sqrt{\frac{G \times M_S}{r}}}$, d'où $T = 2\pi \times \sqrt{r \frac{r}{G \times M_S}}$

soit $T = 2\pi \times$

$$4) \text{ On isolé } M_S : M_S = \frac{4\pi^2}{G \times T^2} \times r_1^3$$

$$M_S = \frac{4\pi^2 \times (2,28 \times 10^{11})^3}{6,67 \times 10^{-11} \times (1,88 \times 3,156 \times 10^7)^2}$$

$$\blacksquare M_S = 1,99 \times 10^{30} \text{ kg}$$

5) Pour un astre possédant des satellites et connaissant les paramètres orbitaux des satellites, il est possible de déterminer la masse de l'astre abstrait. La troisième loi de Kepler joue le rôle de balance corrigée

Exercice 2 :

1) Dans le référentiel héliocentrique considéré comme galiléen

2) Dans le référentiel héliocentrique, la trajectoire du centre de masse de la comète est une éclipse solaire

a) Généralisation du deuxième Poi de Kepler qui dit que le segment Soleil - comète varie au cours du mouvement, la distance parcourue pendant la même durée ne peut pas être constante et donc la vitesse non plus.
 La position où la vitesse est maximale est la position la plus proche du Soleil car c'est là que la distance parcourue est la plus grande pour une même aire balayée. La position où la vitesse est minimale est la position la plus éloignée du Soleil car c'est là que la distance parcourue est la plus petite pour une même aire balayée.

5) Le troisième Poi: Kepler nous dit que $\frac{T^2}{a^3} = \frac{4\pi^2}{G \times M_S} = P_R$

La masse du Soleil n'est pas donnée; faut trouver la constante à partir d'une autre caractéristique du Soleil: La Terre.

$$\text{Généralement } \frac{T_{(T)}^2}{a_{(T)}^3} = \frac{T_{(T)}^2}{a_{(T)}^3} \text{ où } T = T_{(T)} \sqrt{\frac{a_{(T)}^3}{G \times M_S}}$$

$$T_{(T)} = 1 \text{ an}, a_{(T)} = 1 \text{ ua}, 2a = 1,24 + 5,68 = 6,92 \text{ ua.}$$

$$A.N: T = 1 \times \sqrt{\frac{16,92 / 21^3}{1^3}} = 6,44 \text{ ans}$$

Partie 2:

6)

$$\vec{F} = -G \times \frac{(M \times M_C)}{(R+h)^2} \vec{u} \quad \text{2ème Poi de Newton: } M \vec{a}_R = \vec{F}$$

$$\text{Donc } M \vec{a}_R = -G \times \frac{(M \times M_C)}{(R+h)^2} \vec{u}$$

$$\vec{a}_R = -G \times \frac{M_C}{(R+h)^2} \vec{u}$$

$$8) \vec{a}_R = -G \times \frac{M_c}{(R+h)^2} \vec{u} = G \times \frac{M_c}{(R+h)^2} \vec{u}_m$$

Dans le repère de Snemet : $\vec{a} = \frac{v^2}{R+h} \vec{u}_m + \frac{d v}{dt} \vec{u}_c$