

## Examen de Physique 1

### Questions de cours : (4 points)

- Démontrer le théorème de l'énergie cinétique  $\Delta E_c|_A^B = \sum W(\vec{F}_{ext})$ .
- Montrer que la dérivée par rapport au temps du moment cinétique  $\vec{L}$  par rapport à un point fixe  $O$  correspond au moment de la résultante des forces  $\frac{d\vec{L}_O}{dt} = \vec{\tau}(\vec{F})_O$ .

### Exercice 01 : (4 points)

Une particule  $M$  est repérée en coordonnées cartésiennes par ses coordonnées  $(x, y, z)$  selon les équations :

$$x = \frac{1}{2}at^2, y = \beta t, z = \frac{3}{2}at^2, \text{ où : } \alpha \text{ et } \beta \text{ sont des constantes positives.}$$

- Trouver les vecteurs vitesse et accélération.
- Trouver l'équation de la trajectoire du point  $P(x, y)$  projection du point  $M$  sur le plan  $(XOY)$ .

### Exercice 02 : (6 points)

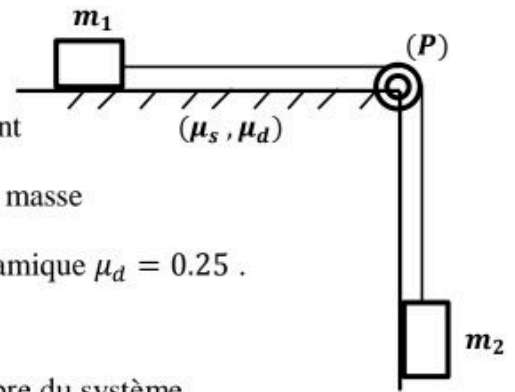
Soit le système représenté sur la figure 1.

Les deux masses sont liées par un fil inextensible de masse négligeable passant

par une poulie de masse négligeable. Le plan horizontal sur lequel est posé la masse

$m_1$  est caractérisé par des coefficients de frottement statique  $\mu_s = 0.4$  et dynamique  $\mu_d = 0.25$ .

- Représenter les forces agissant sur le système.
- Calculer la masse minimale  $m_2$  qu'il faut mettre pour rompre l'équilibre du système.
- Si on remplace la masse  $m_2$  par une masse  $m'_2 = 4 \text{ kg}$ , le système acquiert une accélération. Calculer l'accélération du système.



On prend :  $m_1 = 3 \text{ kg}$ ,  $g = 10 \text{ m.s}^{-2}$

### Exercice 03 : (6 points)

Une particule de masse  $m$  est sous l'action d'une force définie par l'équation :

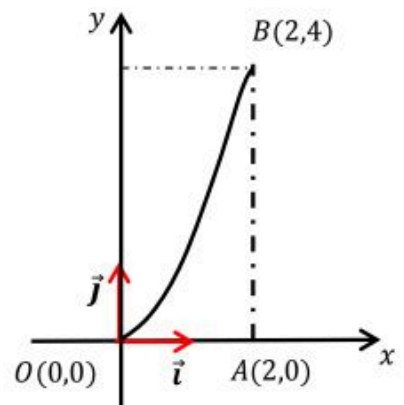
$$\vec{F}(x, y) = x^2 y \vec{i} + y^2 x \vec{j}$$

Calculer le travail de la force  $W(\vec{F})$  nécessaire pour déplacer la particule selon les

chemins suivants : 1- Suivant la trajectoire d'équation  $y = x^2$  du point  $O(0,0)$  au point  $B(2,4)$

2- Parallèlement à l'axe  $(Ox)$ , du point  $O(0,0)$  au point  $A(2,0)$  puis parallèlement à l'axe  $(Oy)$  de  $A(2,0)$  au point  $B(2,4)$ .

3- Cette force dérive-t-elle d'un potentiel ? Pourquoi ?



*Bon Courage !*

Questions de cours: (4pts)

1) Démonstrations:

$$W(\vec{F})|_A^B = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{l} \quad (0,5)$$

D'après la deuxième loi de Newton:  $\vec{F} = m\vec{a} = m \frac{d\vec{v}}{dt} \quad (0,5)$

$$W(\vec{F})|_A^B = m \int_A^B \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot d\vec{l} = m \int_A^B \frac{d\vec{v}}{dt} \left( \frac{d\vec{l}}{dt} \right) dt$$

$$= m \int_A^B \vec{v} \cdot d\vec{v} \quad (0,5) = \frac{1}{2} m \left[ v^2 \right]_{v_A}^{v_B} = \frac{1}{2} m v_B^2 - \frac{1}{2} m v_A^2 \quad (0,5)$$

$$W(\vec{F})|_A^B = E_c(B) - E_c(A)$$

2°). Par définition:  $\vec{L}_O = \vec{r} \times \vec{p} = m \vec{r} \wedge \vec{v} \quad (0,5)$  ;  $\vec{r} = \vec{OM}$

$$\text{et } \vec{\tau}_O(\vec{F}) = \vec{r} \times \vec{F} \quad (0,5)$$

la dérivée du moment cinétique est:

$$\frac{d\vec{L}_O}{dt} = m \frac{d}{dt} (\vec{r} \times \vec{v})$$

$$= m \frac{d\vec{r}}{dt} \times \vec{v} + m \vec{r} \times \frac{d\vec{v}}{dt} \quad (0,5)$$

$$= m(\vec{v} \times \vec{v}) + m(\vec{r} \times \vec{a}) \quad (0,5)$$

$$= \vec{0} + m(\vec{r} \times \vec{a}) = \vec{r} \times (m\vec{a}) = \vec{r} \times \vec{F}$$

$$\text{donc: } \frac{d\vec{L}_O}{dt} = \vec{\tau}_O(\vec{F})$$

### EXERCICE 01: 4 pts

$$x = \frac{1}{2} \alpha t^2, \quad y = \beta t, \quad z = \frac{3}{2} \alpha t^2$$

;  $\alpha, \beta$  des constantes positives.

1). Vecteurs vitesse et accélération:

$$\vec{v} = \frac{d\vec{om}}{dt} = \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k} \quad (0,5)$$

$$\vec{v} = \alpha t \vec{i} + \beta \vec{j} + 3\alpha t \vec{k} \quad (0,5)$$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d}{dt} (\alpha t \vec{i} + \beta \vec{j} + 3\alpha t \vec{k}) = \alpha \vec{i} + 3\alpha \vec{k} \quad (0,5)$$

2). Equation de la trajectoire du point P:

$$\begin{cases} x = \frac{1}{2} \alpha t^2 \quad \text{--- (1)} \\ y = \beta t \quad \text{--- (2)} \end{cases}$$

de l'équation (2) :  $t = \frac{y}{\beta}$  remplacé dans l'équation (1):

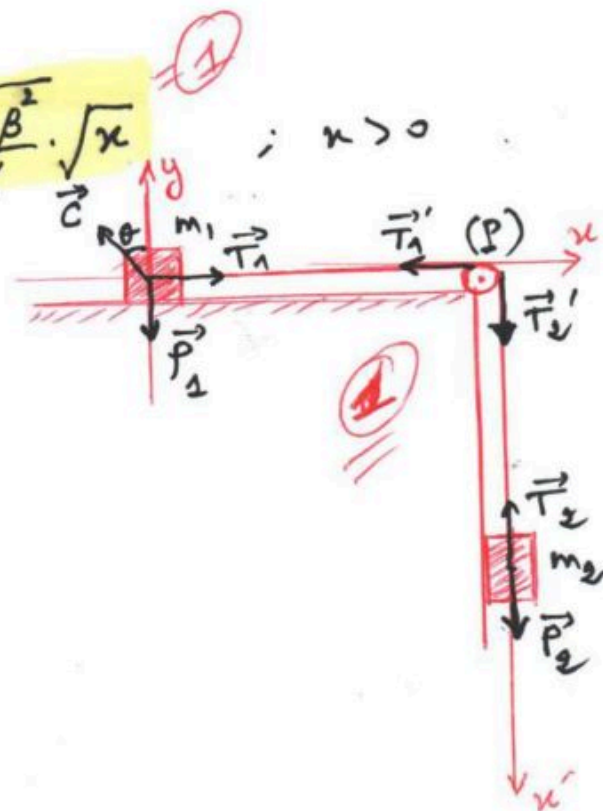
$$x = \frac{1}{2} \alpha \left( \frac{y}{\beta} \right)^2 = \frac{\alpha}{2\beta^2} y^2$$

$$y^2 = \frac{2\beta^2}{\alpha} x \Rightarrow y = \sqrt{\frac{2\beta^2}{\alpha}} \cdot \sqrt{x} \quad ; x > 0$$

### EXERCICE 02: 6 pts

1°) Représentation des forces:

(sur la figure ci-jointe)





2)- Calcul de la masse  $m_2$  pour rompre l'équilibre:  
à l'équilibre:  $\sum \vec{F}_{\text{ext}} = \vec{0}$  (0,25)

masse ( $m_1$ ):  $\vec{E} + \vec{P}_1 + \vec{T}_1 = \vec{0}$  (0,25)

Projectée suivant (Ox) et (Oy):

$$\begin{cases} \text{(Ox): } T_1 - C_x = 0 \text{ --- (1) (0,1)} \\ \text{(Oy): } C_y - P_1 = 0 \text{ --- (2) (0,25)} \end{cases} \text{ ici: } C_x = f_1; C_y = R_1$$

Comme:  $\mu_s = \frac{C_{\text{max}}}{C_y}$  (0,25)  $\Rightarrow C_x = \mu_s \cdot C_y$

D'après l'équation (2):  $C_y = P_1 = m_1 g$

$\Rightarrow C_x = \mu_s \cdot P_1 = m_1 g \mu_s$  --- (3) (0,25)

(3) dans (1):

$T_1 = C_x = m_1 g \mu_s$  --- (4)

masse ( $m_2$ ): (0,25)

$P_2 - T_2 = 0 \Rightarrow T_2 = m_2 g$  --- (5)

Puisque la poulie est de masse négligeable et le fil est inextensible

$T_1 = T_1' = T_2 = T_2' = T$  --- (6) (0,25)

De (4), (5) et (6):

$m_1 g \mu_s = m_2 g \Leftrightarrow m_2 = \mu_s \cdot m_1$  (0,25)

$m_2 = 1,2 \text{ kg}$  (0,25)

3)- On remplace la masse  $m_2$  par  $m_2' > m_2$

les masses  $m_1, m_2'$  acquièrent une accélération.

Comme le fil est inextensible  $\Rightarrow a_1 = a_2 = a$ .

et  $T_1 = T_2 = T_1' = T_2' = T$

P.F.D:  $\sum \vec{F} = m \vec{a}$  (0,25)

masse ( $m_1$ ):  $\vec{c}' + \vec{P}_1 + \vec{T} = m_1 \vec{a}_1$  (0,25)

Projetée suivant (Ox) et (Oy):

$$\begin{cases} T - c'_x = m_1 a & \text{--- (7) (0,25)} \\ c'_y - m_1 g = 0 & \text{--- (8)} \end{cases}$$

comme:  $\mu_d = \frac{c'_x}{c'_y}$  (0,25)  $\Leftrightarrow c'_x = \mu_d \cdot c'_y = m_1 g \mu_d$  --- (9)

(7) et (9):  $T = m_1 a + c'_x = m_1 a + \mu_d \cdot m_1 g$  --- (10)

masse ( $m_2$ ):  $\vec{T} + \vec{P}_2 = m_2' \vec{a}_2$  (0,25)

Par projection sur l'axe (O'u):

$$m_2' g - T = m_2' a \quad \text{--- (11) (0,25)}$$

$$T = m_2' g - m_2' a \quad \text{--- (12)}$$

De l'équation (10) et l'équation (12):

$$m_1 a + \mu_d m_1 g = m_2' g - m_2' a$$

$\Rightarrow a = \frac{m_2' - \mu_d \cdot m_1}{m_2' + m_1} \cdot g$  (0,5) A.N:  $a = 4,64 \text{ m/s}^2$  (0,5)

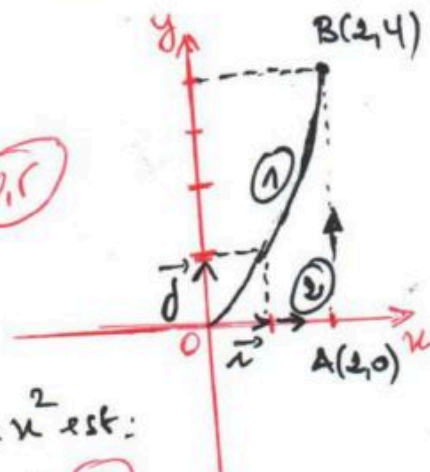
Exercice 03: (6pts)

1) chemin ①:  $W_1(\vec{F})|_0^B = \int_0^B \vec{F} d\vec{\ell} = \int_{x_0}^{x_B} F_x dx + \int_{y_A}^{y_B} F_y dy$  (0,1)

$y = x^2 \Rightarrow dy = 2x dx$  (0,1)  
 $0 \leq x \leq 2; 0 \leq y \leq 4$

Le travail suivant la courbe d'équation  $y = x^2$  est:

$$\begin{aligned} W_1(\vec{F})|_0^B &= \int_0^2 \underbrace{x(x^2)}_y dx + \int_0^4 \underbrace{(x^2)}_{\frac{y}{2}} \cdot \underbrace{x(2x dx)}_{dy} \quad (0,1) \\ &= \int_0^2 x^3 dx + 2 \int_0^2 x^3 dx = 42,97 \text{ J} \quad (0,1) \end{aligned}$$



2) chemin ②:  $W_2(\vec{F})|_0^B = \int_0^A \vec{F} d\vec{\ell} + \int_A^B \vec{F} d\vec{\ell}$   
 $W_2(\vec{F})|_0^B = \int_0^2 F_x dx = \int_0^2 x^2 dy dx = 0 \text{ J} \quad (y=0)$  (0,1)

$$W_2(\vec{F})|_A^B = \int_{y_A}^{y_B} F_y dy = \int_{y_A}^{y_B} y^2 x \cdot dy \quad ; n=2 \Rightarrow dx=0$$

$$= 2 \int_0^4 y^2 dy = \frac{2}{3} [y^3]_0^4 = 42.66 \text{ J} \quad (0.5)$$

donc :  $W_2(\vec{F})|_0^B = W_2(\vec{F})|_0^A + W_2(\vec{F})|_A^B$  (0,5)  
 $= 42,66 \text{ J}$  (0,5)

3°/ La force  $\vec{F}$  ne derive pas d'un potentiel car  $w_1(\vec{F}) \neq w_2(\vec{F})$   
où le travail dépend du chemin suivi.

" " "