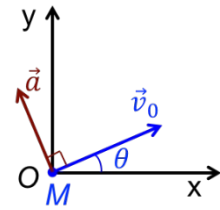


**Exercice 1\* (10 min) : Mouvement accéléré en biais**

Le mouvement du point  $M$  est décrit dans le repère cartésien  $(O; \mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z)$ . Au temps  $t = 0$ ,  $M$  est en  $O$  avec une vitesse de module  $v_0$  faisant un angle  $\theta$  avec  $(Ox)$ . Durant le mouvement, son accélération  $\vec{a}$  est constante et fait un angle  $\theta$  avec  $(Oy)$ . Voir le schéma ci-contre.



- Calculez l'équation du mouvement  $M(t)$  dans le repère  $(O, x, y)$ .
- Tracez l'allure de la trajectoire de  $M$  dans  $(O, x, y)$ . Que pensez-vous du choix de ce repère ?

**Exercice 2\* (10 min) : le planeur**

Un planeur est lâché par l'avion qui le remorquait dans un courant ascendant. A partir de l'instant du lâcher ( $t = 0$ ), il a la trajectoire suivante :

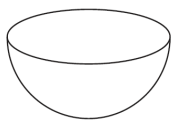
$$\vec{r} = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 200 \cos(0.2t) + 100 \\ 200 \sin(0.2t) + 500 \\ 3t + 600 \end{pmatrix}$$

les valeurs étant données en mètres.

- Donner le vecteur vitesse et le vecteur accélération ainsi que la vitesse et l'accélération scalaires (normes de la vitesse et de l'accélération) en fonction du temps.
- À quel instant le planeur atteint-il 2000 mètres d'altitude ?
- Quelle est l'allure de la trajectoire ? Que pensez-vous des valeurs trouvées pour  $a$  et  $v$  ?

**Exercice 3\* (5 min) : le bol**

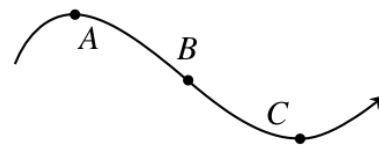
On considère un bol hémisphérique dans lequel une bille de masse  $m$  peut se déplacer librement.



- Quel est le système de coordonnées adapté à la description du système ?
- Donner l'expression de  $\vec{a}$  et  $\vec{v}$  dans ce système de coordonnées en tenant compte des contraintes.

**Exercice 4\* (5 min) : Accélération sur une trajectoire**

Une voiture suit la trajectoire représentée ci-contre. Le point  $A$  est dans un virage à droite, le point  $B$  dans une ligne droite et le point  $C$  dans un virage à gauche.



- On suppose d'abord que la voiture roule à vitesse constante. Dessinez approximativement les vecteurs vitesse et accélération aux points  $A$ ,  $B$  et  $C$ .
- On suppose maintenant que le conducteur accélère aux points  $A$  et  $B$ , et qu'il freine en  $C$ . Dessinez à nouveau les directions des vecteurs vitesse et accélération aux trois points.

**Exercice 5\* (10 min) : Nageur traversant une rivière**

Un nageur désire traverser une rivière de largeur  $L$  à la nage, d'un point  $A$  à un point  $B$  situés l'un en face de l'autre. L'eau s'écoule uniformément à la vitesse  $v$ . La vitesse du nageur (par rapport à l'eau) est  $v'$ . Quel sera le temps  $t$  mis par le nageur pour traverser la rivière ?

**Exercice 6\*\* (30 min) : L'agent Logan**

Lancé à la poursuite d'un criminel, l'agent Logan du FBI doit traverser une rivière d'une largeur de 1600 m qui coule à  $0.80 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$  en un minimum de temps et se rendre directement en face de son point de départ. Sachant qu'il peut ramer à  $1.50 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$  et courir à  $3.00 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$ , décrivez la route qu'il devrait suivre (en bateau et à pied le long de la rive) pour traverser ce cours d'eau le plus rapidement possible. Déterminez le temps minimal requis pour cette traversée.

**Exercice 7\*\* (30 min) : Le petit train**

Un train modèle réduit circule sur une voie circulaire de  $R = 0.5 \text{ m}$  de rayon. Il peut faire au maximum 0.5 tour/seconde. Il part de l'arrêt et accélère pour atteindre sa vitesse scalaire maximum  $v_m$ . Il lui faut exactement un tour pour atteindre cette vitesse depuis le repos et son accélération tangentielle est constante durant la phase d'accélération.

1. Calculer  $v_m$  vitesse scalaire maximale
2. Calculer sa vitesse et son accélération (vectorielles!) en fonction du temps, de  $v_m$  et de  $R$ . On pensera à considérer séparément la phase d'accélération et la phase où le train a un mouvement circulaire uniforme.
3. Tracer  $|\vec{v}|$  et  $|\vec{a}|$  en fonction du temps sur un graphe comprenant la phase d'accélération et la phase où le train roule à vitesse scalaire constante.

\*\*\*

**Exercice supplémentaire S2.1\* (10 min) : Accélération à l'équateur**

On cherche l'accélération à laquelle est soumise une personne se trouvant à l'équateur :

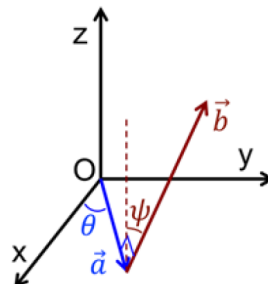
1. En utilisant les coordonnées sphériques.
2. Dans ce cas particulier, quel autre système de coordonnées aurait plus adapté ?

On rappelle les formules de l'accélération dans les trois systèmes de coordonnées (polaire, cylindrique, sphérique) étudiés dans la série 2, respectivement :

$$\begin{aligned}\vec{a}_p &= (\ddot{r} - r\dot{\varphi}^2)\vec{e}_r + (r\ddot{\varphi} + 2\dot{r}\dot{\varphi})\vec{e}_\varphi \\ \vec{a}_c &= (\ddot{\rho} - \rho\dot{\varphi}^2)\vec{e}_\rho + (\rho\ddot{\varphi} + 2\dot{\rho}\dot{\varphi})\vec{e}_\varphi + \ddot{z}\vec{e}_z \\ \vec{a}_s &= (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2 - r\dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta)\vec{e}_r + (2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta} - r\dot{\varphi}^2 \sin \theta \cos \theta)\vec{e}_\theta + (2\dot{r}\dot{\varphi} \sin \theta + r\ddot{\varphi} \sin \theta + 2r\dot{\varphi}\dot{\theta} \cos \theta)\vec{e}_\varphi\end{aligned}$$

**Exercice supplémentaire S2.2\*\* (25 min) : Visualisation dans l'espace et calcul vectoriel**

On se place dans un repère orthonormé (Oxyz), l'axe (Oz) étant l'axe vertical. Le vecteur  $\vec{a}$ , de norme  $a$ , est dans le plan (Oxy) et fait un angle  $\theta$  avec (Ox). Le vecteur  $\vec{b}$ , de norme  $b$ , est perpendiculaire à  $\vec{a}$  et forme un angle  $\psi$  à la verticale. Voir le schéma ci-contre.



- Visualisez les vecteurs  $\vec{a}$  et  $\vec{b}$  dans l'espace et trouvez leurs coordonnées cartésiennes dans (Oxyz). Aidez-vous de schémas pour représenter les projections de ces vecteurs sur les axes.
- On pose  $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$ . Calculez les coordonnées de  $\vec{c}$ , en formulant le produit vectoriel dans (Oxyz). Visualisez dans l'espace le vecteur  $\vec{c}$ .
- Calculez les valeurs de  $\vec{c} * \vec{a}$ ,  $\vec{c} * \vec{b}$  et  $\|\vec{c}\|$  :
  - sans calcul, en vous appuyant sur de simples considérations géométriques
  - en faisant le calcul avec les coordonnées de  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$  et  $\vec{c}$  trouvées précédemment.