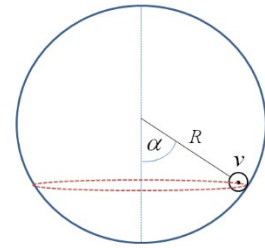
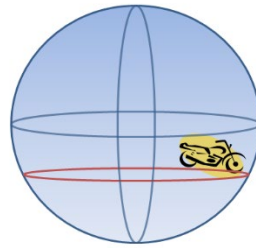


Exercice 1* (10 min) : Le jouet

Un enfant tire à l'aide d'une corde un jouet de masse m . Le jouet, dont les roues sont bloquées, ne peut pas rouler mais glisse sur le sol horizontal avec un coefficient de frottements μ et à vitesse constante \vec{v} . L'angle que fait la corde avec le sol est noté α . Trouvez la norme $\|\vec{F}_e\|$ de la force avec laquelle l'enfant tire le jouet.

Application numérique :

$\alpha = 45^\circ$, $m = 1 \text{ kg}$, $\|\vec{v}\| = 3.6 \text{ km} \cdot \text{h}^{-1}$, $\mu = 0.5$, et $g = 10 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$.

**Exercice 2** (30 min) : Boule de la mort**

Une attraction rencontrée parfois dans les fêtes foraines consiste pour un motard à entrer dans une « cage » sphérique et à tourner circulairement de plus en plus vite. Au début de la rotation, le motard se trouve dans le bas de la sphère, puis, à mesure que sa vitesse augmente, il « monte ». Il peut ainsi atteindre le milieu de la sphère. Dans cette situation, le corps du motard est à l'horizontal ($\alpha = 90^\circ$).

Soit une cage sphérique de rayon R , et un motard (sur sa moto) que l'on considère comme un point matériel, de masse m , et dans un champ de pesanteur \vec{g} . On négligera les frottements.

- Calculer la vitesse v du motard en fonction de l'angle α (cf. figure) correspondant à une situation d'équilibre (mouvement circulaire uniforme et il ne tombe pas).
- En s'appuyant sur un schéma où on indiquera les forces, montrez sans calcul que α ne peut pas être supérieur à 90° .

Formulaire :

Coordonnées polaires :

$$\vec{v} = \dot{\rho} \vec{e}_\rho + \rho \dot{\phi} \vec{e}_\phi$$

$$\vec{a} = (\ddot{\rho} - \rho \dot{\phi}^2) \vec{e}_\rho + (\rho \ddot{\phi} + 2\dot{\rho} \dot{\phi}) \vec{e}_\phi$$

Coordonnées sphériques

$$\vec{v} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta + r \dot{\phi} \sin \theta \vec{e}_\phi$$

$$\vec{a} = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2 - r \dot{\phi}^2 \sin^2 \theta) \vec{e}_r + (r \ddot{\theta} + 2\dot{r} \dot{\theta} - r \dot{\phi}^2 \cos \theta \sin \theta) \vec{e}_\theta + (r \ddot{\phi} \sin \theta + 2\dot{r} \dot{\phi} \cos \theta + 2\dot{r} \dot{\phi} \sin \theta) \vec{e}_\phi$$

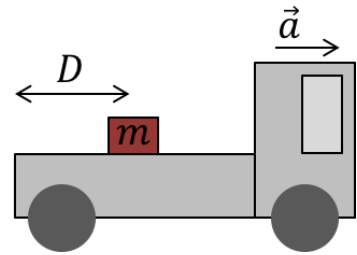
Coordonnées cylindriques :

$$\vec{v} = \dot{\rho} \vec{e}_\rho + \rho \dot{\phi} \vec{e}_\phi + \dot{z} \vec{e}_z$$

$$\vec{a} = (\ddot{\rho} - \rho \dot{\phi}^2) \vec{e}_\rho + (\rho \ddot{\phi} + 2\dot{\rho} \dot{\phi}) \vec{e}_\phi + \ddot{z} \vec{e}_z$$

Exercice 3 (30 min) : Le paquet perdu (extrait examen)**

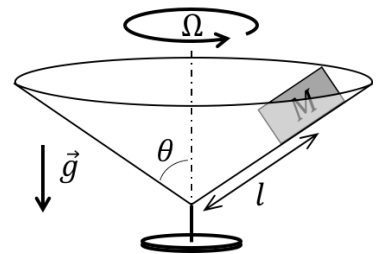
Un camion démarre à vitesse nulle et accélère uniformément pour atteindre la vitesse v_0 en un temps t_0 . Un paquet de masse m repose sur la remorque sans être attaché. Il est situé à la distance D du bord de la remorque. Quand le camion démarre, le paquet se met à glisser vers l'arrière de la remorque avec un coefficient de frottement sec dynamique μ_d .



- Faites un schéma dans un repère lié au sol des différentes forces qui s'exercent sur le paquet.
- Calculez l'accélération horizontale du paquet dans le référentiel lié au sol.
- Déterminez le temps mis par le paquet pour atteindre le bord de la remorque et tomber.

Exercice 4 (30 min) : Stabilité dans un cône**

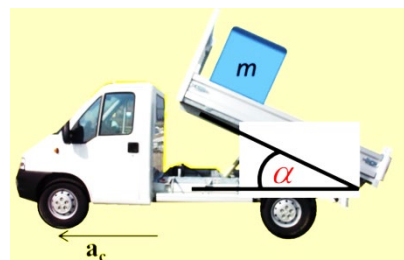
Un cube de masse M est placé dans un cône de demi-angle au sommet θ comme illustré sur la figure ci-contre. Le cube est à la distance l du sommet du cône. Le cube est dans le champ de pesanteur \vec{g} et il est soumis à une force de frottement sec de coefficient μ avec la surface du cône. Dans ce qui suit, on considérera le cube comme un point matériel.



- Dans un premier temps, le cône ne tourne pas. Montrez que la condition pour que le cube ne glisse pas est $\theta > \theta_{lim}$. Exprimez θ_{lim} en fonction du coefficient de frottement μ . μ représente-t-il ici le coefficient de frottement dynamique ou statique ?
- Le cône, avec $\theta > \theta_{lim}$, est ensuite mis en rotation à la vitesse angulaire Ω constante (voir schéma). On observe que le cube se met à glisser vers le haut si Ω dépasse une valeur Ω_{lim} . Exprimez Ω_{lim} en fonction de μ , g , l et θ .

Exercice supplémentaire S5.1 (30 min) : Le camionneur**

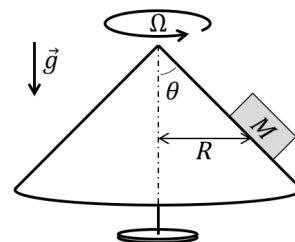
Un camionneur a oublié de redescendre la benne de son camion. Celle-ci fait un angle α avec l'horizontale (cf. schéma). Un paquet de masse m , initialement au repos grâce à la force de frottement sec, se trouve en haut de la benne (on note μ_s et μ_d les coefficients de frottement statique et dynamique).



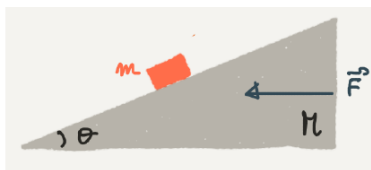
- Déterminez l'angle limite α , lorsque le camion est à l'arrêt, pour que le paquet ne glisse pas.
- On suppose que l'angle α est inférieur à l'angle limite. Déterminez la norme minimale de l'accélération horizontale a_c du camion qui va faire que le paquet se mette en mouvement par rapport à la benne (décrochage du paquet). On suppose que le paquet reste toujours en contact avec la benne.

Exercice supplémentaire S5.2 (25 min) : Stabilité sur un cône**

Un cube de masse M est placé sur un cône dont la forme est définie par angle θ comme illustré sur la figure ci-contre. Le cube est à la distance R de l'axe du cône. Le cube est dans un champ de pesanteur \vec{g} et il est soumis à une force de frottement sec de coefficient μ avec la surface du cône. Dans ce qui suit, on considérera le cube comme un point matériel.



- Lorsque l'angle θ est très grand, le cube ne glisse pas. Cependant, il existe un angle θ_{lim} pour lequel le cube n'est plus stable et se met en mouvement. Exprimez cet angle en fonction du coefficient de frottement μ . Préciser le type de coefficient de frottement (dynamique ou statique).
- Le cône, avec $\theta > \theta_{lim}$, est ensuite mis en rotation à la vitesse angulaire Ω (voir schéma). Il existe une valeur de Ω_{lim} au-delà de laquelle le cube se met à glisser. Exprimez Ω_{lim} en fonction de μ , \vec{g} , R et θ .

Exercice supplémentaire S5.3* (25 min) : Bloc sur plan incliné**

Un petit bloc (d'une masse m) est placé sur le côté pentu d'un bloc triangulaire (d'une masse M) lui-même posé sur une table horizontale. En supposant qu'il n'y ait aucun frottement sur ces surfaces, déterminez la force qu'il faut exercer sur M pour que m garde une position fixe par rapport au bloc triangulaire (c'est-à-dire qu'il ne glisse pas le long de la pente)