

Nom : Prénom :	DM6					
	APP	ANA	REA	VAL	COM	RCO
<b>EXERCICE 1 – Un clou dans les oscillations d'un pendule</b>						
1. $\mathcal{E}_m = \frac{1}{2}m\ell^2\dot{\theta}^2 + mg\ell(1 - \cos\theta)$			••			
2. $v_0 = \sqrt{2g\ell}$ et $\omega_0 = \sqrt{\frac{2g}{\ell}}$ .			••			
3. $\mathcal{E}_m = \frac{1}{2}m(\ell - d)^2\dot{\theta}^2 + mg(\ell - d)(1 - \cos\theta)$			•			
4. Mouvement conservatif et contact avec le clou sans transfert d'énergie : $\mathcal{E}_m = mg\ell$ .	•	•				
5. $\dot{\theta}^2 = \frac{2g\ell}{(\ell-d)^2} - \frac{2g}{\ell-d}(1 - \cos\theta)$			••			
6. $T = mg\left(\frac{2\ell}{\ell-d} + 3\cos\theta - 2\right)$			••			
7. $d > \frac{3\ell}{5}$		••				
8. État libre : le fil s'enroule autour du clou.		•				
<b>EXERCICE 2 – Étude d'un oscillateur</b>						
1. Mouvement à un degré de liberté : $\theta$ .	•	•				
2. Poids (conservatif), réaction normale du support (ne travaille pas) et force de rappel (conservative).	•		•		•	
3. Théorème de l'énergie mécanique.		•				
4. $AM = 2a \cos \frac{\theta}{2}$			••			
5. $\frac{\mathcal{E}_p(\theta)}{\mathcal{E}_0} = -\frac{mg}{ka} \cos\theta + 2\left(\cos\frac{\theta}{2} - \frac{\ell_0}{2a}\right)^2 = \xi(\theta)$ , avec $\mathcal{E}_0 = ka^2$ .			••			
6. $\sin\frac{\theta}{2} = 0$ et $\cos\frac{\theta}{2} = \frac{\ell_0}{2a(1-\eta)}$ .			••			
7. Pointillés : $\eta = 1,0$ , traits pleins : $\eta = 0,2$ .	•	•				
8. $\eta = 1,0$ : $\theta = 0$ est stable. $\eta = 0,2$ : $\theta = 0$ est instable, les deux autres sont stables.	•					•
9. $\mathcal{E}_m = \frac{1}{2}ma^2\dot{\theta}^2 + ka^2(-\cos\theta + 2(\cos\frac{\theta}{2} - \frac{\ell_0}{2a})^2)$ $\ddot{\theta} + \frac{k\ell_0}{ma} \sin\frac{\theta}{2} = 0$ .		••	•			
10. $\ddot{\theta} + \omega_0^2\theta = 0$ , avec $\omega_0 = \sqrt{\frac{k\ell_0}{2ma}}$ .		••				
<b>EXERCICE 3 – Produit vectoriel</b>						
1. Représentation du vecteur $\vec{c}$ , cf. correction détaillée.			••			
2. $(\vec{e}_x + \vec{e}_y) \wedge \vec{e}_z = \vec{e}_x - \vec{e}_y$ $(3\vec{e}_x + 2\vec{e}_z) \wedge (\vec{e}_x + 2\vec{e}_y) = -4\vec{e}_x + 2\vec{e}_y + 6\vec{e}_z$ $(\vec{e}_y \wedge 3\vec{e}_x) \wedge \vec{e}_z = \vec{0}$ $(\vec{e}_z \wedge \vec{e}_y) \cdot \vec{e}_y = 0$			••			
Présentation de la copie					••	
<b>TOTAL</b>	APP	ANA	REA	VAL	COM	RCO
Nombre total de points	5	11	21	0	3	1
Nombre de points obtenus						
COMMENTAIRES :	$\eta =$ %; $\tau =$ %;    /41					