

Nom :	DS3					
	APP	ANA	REA	VAL	COM	RCO
EXERCICE 1 – Chasse au plomb						
1. $m \frac{d\vec{v}}{dt} = -mg\vec{e}_z - \frac{1}{2}\rho_a\pi R^2 C_D v \vec{v}$	•		•			
2. $v_0 \ll v_\infty$, avec $v_\infty = \sqrt{\frac{2mg}{\rho_a\pi R^2 C_D}}$		•				
3. $\ddot{x} = 0$ et $\ddot{z} = -g$.			••			
4. $\dot{x}(t) = v_0 \cos \theta_0$ et $\dot{z}(t) = v_0 \sin \theta_0 - gt$. $x(t) = v_0 \cos \theta_0 \times t$ et $z(t) = v_0 \sin \theta_0 \times t - \frac{1}{2}gt^2$.			•••			
5. $z(x) = x(\tan \theta_0 - \frac{gx}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0})$: parabole.			••		•	
6. $X_M = \frac{v_0^2 \sin(2\theta_0)}{g}$ et $H_M = \frac{v_0^2 \sin^2 \theta_0}{2g}$.			••			
7. $\theta_0 = \frac{\pi}{4}$			•			
8. Cf. Ann. 1.			•••			
9. Doc. 1 : portée $\sim 300 \text{ m} \ll X_M$ et $v_0 \gg v_\infty$.	•			•		
10. $v_0 \gg v_\infty$ donc, d'après la question 2, $\ \vec{P}\ \ll \ \vec{F}_D\ $.		•				
11. $\frac{d\vec{v}}{dX} = -\frac{g}{v_\infty^2} \vec{v} = -\frac{1}{D} \vec{v}$.		••				
12. $[D] = \text{L}$.				•		
13. $\vec{v}(X) = v_0 e^{-\frac{X}{D}} \vec{e}_X$. D : distance caractéristique telle que $v(D) = \frac{v_0}{e}$.		•	••			
14. Cf. Ann. 1.			••			
15. Soit par rapport à D soit avec l'énergie cinétique (questions suivantes...)					•	
16. 6 plombs n°5, 60 plombs n°10. $d_u \approx \frac{D}{2} \ln \frac{mv_0^2}{2\mathcal{E}}$ avec $\mathcal{E} = 14 \text{ J}$, soit $\sim 37 \text{ m}$ pour des plombs n°1.	•	•				
17. Doc. 1 : portée utile au plus de 40 m. $d_u \approx \frac{D}{2} \ln \frac{mv_0^2}{2\mathcal{E}}$: d_u augmente avec m (on suppose $\frac{1}{2}mv_0^2 > \mathcal{E}$) : il faut augmenter R si ρ diminue ; m augmente si agglutination donc danger !		•		•		
18. \vec{P} et \vec{F}_D .		•				
19. $\vec{v}_\infty = -\sqrt{\frac{2mg}{\rho_a\pi R^2 C_D}} \vec{e}_z$		•			•	
20. $X_{M1} = 340 \text{ m}$, $X_{M5} = 270 \text{ m}$, $X_{M10} = 190 \text{ m}$, cohérent avec la « formule » du Doc. 1.	••			•		
EXERCICE 2 – Manège pendulaire						
1. Principe d'inertie et durée du mouvement $\ll 24 \text{ h}$.		•				••
2. $\vec{OM} = r\vec{e}_r + z\vec{e}_z = (L + d \sin \alpha)\vec{e}_r + (h - d \cos \alpha)\vec{e}_z$.			•			•
3. Trajectoire circulaire uniforme. $r = \text{cste} = L + d \sin \alpha$, $\theta = \omega t$ et $z = \text{cste} = h - d \cos \alpha$.			•		•	
4. $\vec{v} = r\omega\vec{e}_\theta = (L + d \sin \alpha)\omega\vec{e}_\theta$ $\vec{a} = -r\omega^2\vec{e}_r = -(L + d \sin \alpha)\omega^2\vec{e}_r$			•			••
5. BdF : \vec{P} et \vec{T} + schéma. $\vec{P} = -mg\vec{e}_z$ et $\vec{T} = T(\cos \alpha \vec{e}_z - \sin \alpha \vec{e}_r)$.			•		•	
6. $\ \vec{T}\ = T = \frac{mg}{\cos \alpha}$			•			
7. $a(1 + b \sin \alpha) = \tan \alpha$, avec $a = \frac{L\omega^2}{g}$ et $b = \frac{d}{L}$.		•				
8. Graphe avec α_1 et α_2 .					••	
9. Schéma + stabilité.		•			•	
10. $\omega = \sqrt{\frac{g \tan \alpha}{L + d \sin \alpha}} = 0,69 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1} = 6,6 \text{ tr/min}$.		•	•			
EXERCICE 3 – Partie immergée d'un iceberg						
1. $\frac{v}{V} = 10\%$: 90 % de l'iceberg est immergé.	•	•	•	•	•	•
Présentation de la copie					••	
TOTAL	APP	ANA	REA	VAL	COM	RCO
Nombre total de points	6	14	25	5	11	6
Nombre de points obtenus						

COMMENTAIRES :

$\eta =$ %; $\tau =$ %; /67

Annexe 1

Valeurs numériques pour les questions 8 et 14 de l'exercice 1

n° du plomb	1	5	10
rayon (mm)	2,0	1,5	0,875
masse m (g)	0,38	0,16	0,031
portée X_M (km)	15	15	15
hauteur H_M (km)	3,7	3,7	3,7
v_∞ (m · s ⁻¹)	33	29	22

n° du plomb	1	5	10
D (m)	110	86	50
v_0/v_∞	11	13	17
d (m)	15,5	23	27
v_u (m · s ⁻¹)	270	240	170
\mathcal{E}_c (J)	13,5	4,6	0,45