

# DS7 : Mécanique, chimie, particules chargées – corrigé

## Exercice 1 : TOBOGGAN AQUATIQUE

### 1 Étude d'un toboggan rectiligne

- On étudie le système {passager} dans le référentiel terrestre supposé galiléen. Il est soumis aux forces suivantes :
  - Son poids  $\vec{P} = m\vec{g}$ , force conservative d'énergie potentielle associée  $E_{pp} = mgz' + \text{cste}$  ;
  - La réaction du toboggan  $\vec{R} = R\vec{e}_z$ , normale au toboggan car on néglige tous les frottements. (force non conservative)

Comme la force  $\vec{R}$  est toujours perpendiculaire au mouvement, elle ne travaille pas et l'application du théorème de l'énergie mécanique permet de montrer que l'énergie mécanique est conservée au cours du mouvement.

On peut donc écrire

$$E_m(A) = E_m(B) \Leftrightarrow mgh = \frac{1}{2}mv_B^2 \Leftrightarrow v_B = \sqrt{2gh} \approx 25 \text{ m s}^{-1} \quad (1)$$

- L'expression trouvée à la question précédente ne dépend pas du chemin suivi entre A et B, donc la vitesse en B ne dépend pas de la forme du toboggan si h est constant.
- On peut appliquer le PFD au passager (référentiel galiléen), on obtient  $m\vec{a} = \vec{P} + \vec{R}$ . On commence par exprimer le poids dans la base  $(\vec{e}_x, \vec{e}_z)$  :  $\vec{P} = -mg \cos(\alpha) \vec{e}_z + mg \sin(\alpha) \vec{e}_x$ . Le mouvement du passager se faisant uniquement sur l'axe x, son accélération s'écrit  $\vec{a} = \ddot{x} \vec{e}_x$ . On a alors la relation

$$m\ddot{x} \vec{e}_x = -mg \cos(\alpha) \vec{e}_z + mg \sin(\alpha) \vec{e}_x + N \vec{e}_z - T \vec{e}_x \quad (2)$$

La projection de cette équation sur  $\vec{e}_z$  donne  $N = mg \cos(\alpha)$

- Comme  $\vec{R}$  est une force constante, le travail entre A et B de  $\vec{R}$  est :

$$W_{AB}(\vec{R}) = \int_A^B \vec{R} \cdot d\vec{l} = \vec{R} \cdot \int_A^B d\vec{l} = \vec{R} \cdot \vec{AB} = -T \times AB \quad (3)$$

Comme  $AB = \frac{h}{\sin(\alpha)}$  et  $T = \mu N = \mu mg \cos(\alpha)$ , on obtient finalement  $W_{AB}(\vec{R}) = -\frac{\mu mgh}{\tan(\alpha)}$

- On applique à nouveau le théorème de l'énergie mécanique, en ajoutant le travail des forces de frottements, on a alors

$$\Delta E_m = E_m(B) - E_m(A) = W_{AB}(\vec{R}) \Leftrightarrow \frac{1}{2}mv_B^2 - mgh = -\frac{\mu mgh}{\tan(\alpha)} \Leftrightarrow v_B = \sqrt{2gh \left(1 - \frac{\mu}{\tan(\alpha)}\right)} \quad (4)$$

- D'après la question précédente, on trouve directement que

$$\mu = \tan(\alpha) \left(1 - \frac{v_B^2}{2gh}\right) \approx 0,24 \quad (5)$$

Cette valeur est parfaitement compatible avec ce qu'on peut lire sur la figure 2.

- On considère que le coefficient de frottement est le même avec la piste qu'avec le toboggan, mais cette fois, comme le mouvement se fait à l'horizontale, on a  $N = mg$ . Si le passager a besoin d'une distance L pour s'arrêter, le travail de la force de frottement est  $W_f = -T \times L = -\mu N L = -\mu mg L$ . En appliquant le théorème de l'énergie mécanique au passager, on trouve que  $\frac{1}{2}mv_B^2 = \mu mg L$ , soit  $d = \frac{v_B^2}{2\mu g} \approx 107 \text{ m}$

C'est la longueur minimale de la piste pour que le passager s'arrête avant la fin. En pratique il faudra probablement construire une piste un peu plus longue pour avoir une marge de sécurité.

## 2 Étude d'un virage

### 2.1 Préliminaire : Étude des oscillations dans une cuvette

8. L'énergie potentielle de pesanteur de la masse est  $\overline{E_{pp} = -mga \cos(\theta)}$ .
9. La masse a une trajectoire circulaire, donc sa vitesse est  $\vec{v} = a\dot{\theta}\vec{e}_\theta$ . Son énergie cinétique est  $\overline{E_c = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}m(a\dot{\theta})^2}$ .
10. On néglige tous les frottements, donc la réaction du support est uniquement normale et son travail est toujours nul. On en conclut que l'énergie mécanique de la masse est constante. On a donc

$$E_m = \frac{1}{2}m(a\dot{\theta})^2 - mga \cos(\theta) = \text{constante} \xrightarrow{\text{dérivation}} ma^2\ddot{\theta} + mga \sin(\theta)\dot{\theta} = 0 \quad (6)$$

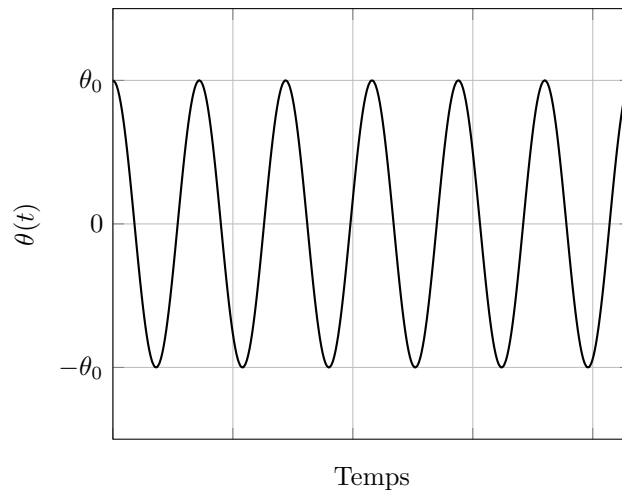
En divisant par  $ma^2\dot{\theta}$  on obtient l'équation  $\overline{\ddot{\theta} + \frac{g}{a} \sin(\theta) = 0}$ .

11. On peut supposer que  $\theta \ll 1$  et faire l'approximation  $\sin(\theta) \approx \theta$  pour obtenir l'équation  $\ddot{\theta} + \frac{g}{a}\theta = 0$ . C'est l'équation différentielle d'un oscillateur harmonique dont la solution générale est

$$\theta(t) = A \cos(\omega_0 t + \varphi) \quad (7)$$

avec  $\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{a}}$ . En utilisant les conditions initiales, on trouve  $A = \theta_0$  et  $\varphi = 0$ . Soit finalement  $\overline{\theta(t) = \theta_0 \cos(\omega_0 t)}$

12. On obtient l'allure suivante :



13. Dans ces conditions, la période des oscillations est  $\overline{T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi\sqrt{\frac{a}{g}}}$

### 2.2 Retour au cas du virage dans le toboggan

14. La somme des forces qui s'exercent sur le passager est :

$$\vec{P} + \vec{F} + \vec{N} = mg\vec{e}_x + \frac{mv_0^2}{R_0}\vec{e}_y + \vec{N} = m \underbrace{\left(g\vec{e}_x + \frac{v_0^2}{R_0}\vec{e}_y\right)}_{\vec{g}_{\text{eff}}} + \vec{N} = m\vec{g}_{\text{eff}} + \vec{N} \quad (8)$$

On a  $\overline{\|\vec{g}_{\text{eff}}\| = \sqrt{g^2 + \frac{v_0^4}{R_0^2}}}$ .

15. On a  $\tan(\alpha) = \frac{v_0^2}{R_0 g}$  et donc  $\overline{\alpha = \arctan\left(\frac{v_0^2}{R_0 g}\right) \approx 51^\circ}$  et  $\overline{\|\vec{g}_{\text{eff}}\| \approx 16 \text{ m s}^{-2}}$ .
16. On se retrouve dans la même situation que celle de la partie 2.1. Il faut juste remplacer  $\vec{g}$  par  $\vec{g}_{\text{eff}}$ . Le passager aura un mouvement d'oscillation autour de  $\vec{g}_{\text{eff}}$ . Comme l'angle initial vaut  $\alpha = 51^\circ$ , le passager oscillera entre des angles de  $0^\circ$  et  $102^\circ$ . Il faudra donc concevoir la gouttière de telle sorte qu'elle "monte" au dessus d'un angle de  $102^\circ$ .

**Exercice 2 : TUBE CATHODIQUE****1 Canon à électrons**

1. L'intensité du champ électrique qui règne entre la cathode et l'anode est  $E = \frac{V_0}{D}$ , où  $D$  est la longueur du canon à électrons. On estime que  $D$  est de l'ordre de 10 cm (la longueur est sûrement plus petite que ça, mais ça nous donnera une limite inférieure pour la force de Lorentz).

La norme de la force de Lorentz est donc de l'ordre de  $F_L = eE = \frac{eV_0}{D} \approx 3 \times 10^{-15}$  N.

La norme du poids est de l'ordre de  $P = mg \approx 9 \times 10^{-30}$  N.

On a donc  $\frac{P}{F_L} \approx 3 \times 10^{-15} \ll 1$  et on en conclut que le poids est négligeable devant la force de Lorentz.

2. On applique le théorème de l'énergie mécanique aux électrons dans le référentiel du laboratoire que l'on suppose galiléen. On note  $C$  le point de départ sur la cathode et  $A$  le point d'arrivée sur l'anode.

Comme on néglige tous les frottements, le mouvement de électrons est conservatif et leur énergie mécanique est constante. Le poids des électrons étant négligeable devant la force de Lorentz, leur énergie potentielle est  $E_p = -eV$ , où  $V$  est le potentiel électrostatique. On a donc

$$E_m(C) = E_m(A) \Leftrightarrow 0 = \frac{1}{2}mv_0^2 - eV_0 \Leftrightarrow v_0 = \sqrt{\frac{2eV_0}{m}} \quad (1)$$

3. Numériquement, on trouve  $v_0 = 2,7 \times 10^7 \text{ m s}^{-1}$

**2 Dispositif de déviation du faisceau**

4. L'ordre de grandeur de la force de Lorentz est  $F_L = ev_0 \approx 8 \times 10^{-15}$  N. On a déjà déterminé l'ordre de grandeur du poids à la question 1  $P \approx 9 \times 10^{-30}$  N. On a alors  $\frac{P}{F_L} \approx 10^{-15} \ll 1$ . Et le poids est bien négligeable.
5. On applique le PFD à l'électron dans le référentiel du laboratoire supposé galiléen. D'après la question précédente, il n'y a que la force de Lorentz (composante magnétique) à prendre en compte, et on obtient :

$$m\vec{a} = \vec{F}_L = -e\vec{v} \wedge \vec{B} \quad (2)$$

On se place dans un système de coordonnées cartésiennes, et on a alors  $\vec{a} = \ddot{x}\vec{e}_x + \ddot{y}\vec{e}_y + \ddot{z}\vec{e}_z$  et  $\vec{v} = \dot{x}\vec{e}_x + \dot{y}\vec{e}_y + \dot{z}\vec{e}_z$ . On peut alors exprimer le produit vectoriel  $\vec{v} \wedge \vec{B}$ . Comme

$$\vec{v} \wedge \vec{B} = \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ \dot{z} \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} B_x \\ B_y \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -B_y\dot{z} \\ B_x\dot{z} \\ B_y\dot{x} - B_x\dot{y} \end{pmatrix} \quad (3)$$

On obtient donc les équations du mouvement

$$\begin{cases} \ddot{x} = \frac{eB_y}{m}\dot{z} \\ \ddot{y} = \frac{-eB_x}{m}\dot{z} \\ \ddot{z} = \frac{e}{m}(B_x\dot{y} - B_y\dot{x}) \end{cases} \quad (4)$$

6. La force de Lorentz étant toujours perpendiculaire à  $\vec{v}$ , elle ne travaille pas et sa puissance est nulle. Comme il n'y a pas d'autre force appliquée au point  $M$ , le théorème de l'énergie cinétique donne  $\frac{dE_c}{dt} = P(\vec{F}_L) = 0$ , donc l'énergie cinétique est constante et la vitesse de l'électron est aussi constante.
7. Si les composantes  $v_x$  et  $v_y$  sont très faibles devant  $v_z$ , alors la norme de la vitesse de l'électron est  $\|\vec{v}\| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2} \approx v_z$ . Comme on a montré que la norme de  $\vec{v}$  est constante, elle vaut  $v_0$  et on trouve  $\underline{v_z = v_0}$ .
8. Avec cette approximation, les équations du mouvement deviennent

$$\begin{cases} \ddot{x} = \frac{eB_y}{m}v_0 \\ \ddot{y} = \frac{-eB_x}{m}v_0 \\ \ddot{z} = 0 \end{cases} \quad (5)$$

9. On intègre les équations du mouvement une première fois pour obtenir

$$\begin{cases} \dot{x} = \frac{eB_y}{m}v_0t + K_1 \\ \dot{y} = \frac{-eB_x}{m}v_0t + K_2 \\ \dot{z} = K_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \dot{x} = \frac{eB_y}{m}v_0t \\ \dot{y} = \frac{-eB_x}{m}v_0t \\ \dot{z} = v_0 \end{cases} \quad (6)$$

On a utilisé les conditions initiales :  $\dot{x}(0) = K_1 = 0$ ,  $\dot{y}(0) = K_2 = 0$  et  $\dot{z}(0) = K_3 = v_0$ .

On les intègre une seconde fois pour obtenir

$$\begin{cases} x(t) = \frac{eB_y}{2m}v_0t^2 + K'_1 \\ y(t) = \frac{-eB_x}{2m}v_0t^2 + K'_2 \\ z(t) = v_0t + K'_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x(t) = \frac{eB_y}{2m}v_0t^2 \\ y(t) = \frac{-eB_x}{2m}v_0t^2 \\ z(t) = v_0t \end{cases} \quad (7)$$

où on a utilisé les conditions initiales  $x(0) = y(0) = z(0) = 0$ .

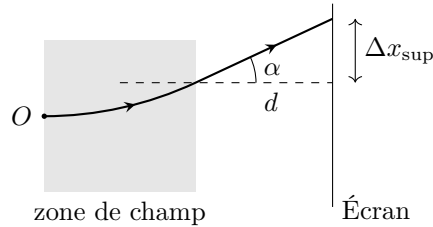
On détermine le temps  $t_f$  auquel l'électron sort de la zone de déviation avec  $z(t_f) = \ell \Leftrightarrow t_f = \ell/v_0$ . Et on injecte cette valeur dans les expressions des composantes de la vitesse. On obtient :

$$v_{xf} = \frac{eB_y\ell}{m} \quad \text{et} \quad v_{yf} = \frac{-eB_x\ell}{m} \quad (8)$$

On trouve les déviations transversales de la même manière en prenant  $t = t_f$  dans les équations horaires du mouvement, on trouve :

$$\Delta x_{\text{mag}} = \frac{eB_y\ell^2}{2mv_0} \quad \text{et} \quad \Delta y_{\text{mag}} = \frac{-eB_x\ell^2}{2mv_0} \quad (9)$$

10. Pour déterminer la déviation maximale totale suivant, par exemple, l'axe x, il faut déterminer la distance supplémentaire  $\Delta x_{\text{sup}}$  parcourue (en ligne droite) dans la zone où le champ magnétique est nul. On commence par faire un schéma !



On a alors  $\Delta x_{\text{sup}} = d \tan(\alpha)$ , et  $\tan(\alpha) = \frac{v_{xf}}{v_z} = \frac{v_{xf}}{v_0}$ . On a donc finalement

$\Delta x_{\text{tot}} = \Delta x_{\text{mag}} + \Delta x_{\text{sup}} = \frac{eB_y\ell^2}{2mv_0} + \frac{eB_y\ell d}{v_0m} = \frac{eB_y\ell}{v_0m} \left( \frac{\ell}{2} + d \right)$ . Comme on veut déterminer  $B_y$ , on a :

$$B_y = \frac{v_0m\Delta x}{e\ell \left( \frac{\ell}{2} + d \right)} \approx 6,0 \times 10^{-3} \text{ T} \quad (10)$$

11. On a vu en cours que la trajectoire dans un champ magnétique uniforme perpendiculaire à la vitesse initiale est circulaire.

12. Selon l'axe x, on a l'équation différentielle suivante :  $\dot{v}_x = \frac{eB_y}{m}z$ . On peut intégrer cette équation entre 0 et  $t_f$  et on obtient

$$\int_0^{t_f} \dot{v}_x dt = \frac{eB_y}{m} \int_0^{t_f} z dt \Leftrightarrow v_{xf} = \frac{eB_y}{m} z(t_f) = \frac{eB_y\ell}{m} \quad (11)$$

De la même manière, on montre que

$$v_{yf} = -\frac{eB_x\ell}{m} \quad (12)$$



- (b) Au point  $A$  Les ions majoritaires sont  $\text{H}_3\text{O}^+$  et  $\text{Cl}^-$  (Acide chlorhydrique). De  $A$  à  $B$ , les ions  $\text{H}_3\text{O}^+$  disparaissent, et des ions  $\text{Na}^+$  apparaissent en solution. Comme la conductivité ionique molaire des  $\text{H}_3\text{O}^+$  qui disparaissent est supérieure à la conductivité ionique molaire des  $\text{Na}^+$  qui apparaissent, la conductivité totale de la solution diminue.
- (c) La conductivité de la solution est

$$\sigma = \lambda_{\text{H}_3\text{O}^+} [\text{H}_3\text{O}^+] + \lambda_{\text{Cl}^-} [\text{Cl}^-] + \lambda_{\text{Na}^+} [\text{Na}^+] \quad (2)$$

- (d) La quantité de matière de  $\text{Cl}^-$  est constante au cours du dosage et égale à  $n_0$ , on a donc  $[\text{Cl}^-] = \frac{n_0}{V_T}$ . La quantité de matière de  $\text{H}_3\text{O}^+$  est égale à la quantité de matière initiale ( $n_0$ ) moins la quantité de matière qui a réagi ( $C_b V_b$ ). La concentration de  $\text{H}_3\text{O}^+$  est donc  $[\text{H}_3\text{O}^+] = \frac{n_0 - C_b V_b}{V_T}$ . Enfin, la quantité de  $\text{Na}^+$  en solution est égale à la quantité de matière de soude versée, soit  $[\text{Na}^+] = \frac{C_b V_b}{V_T}$ .
- (e) On considère que  $V_T$  est une constante, on peut exprimer la conductivité en fonction du volume de base  $V_b$  versé

$$\sigma = \lambda_{\text{H}_3\text{O}^+} \frac{n_0 - C_b V_b}{V_T} + \lambda_{\text{Cl}^-} \frac{n_0}{V_T} + \lambda_{\text{Na}^+} \frac{C_b V_b}{V_T} \quad (3)$$

$$= \frac{n_0}{V_T} (\lambda_{\text{H}_3\text{O}^+} + \lambda_{\text{Cl}^-}) - (\lambda_{\text{H}_3\text{O}^+} - \lambda_{\text{Na}^+}) \frac{C_b}{V_T} V_b \quad (4)$$

On retrouve bien l'équation d'une droite de pente négative  $(-\lambda_{\text{H}_3\text{O}^+} + \lambda_{\text{Na}^+}) \frac{C_b}{V_T}$

#### 4. Partie (BC)

- (a) Dans cette partie, on dose l'acide éthanóïque. La réaction de dosage qui se produit est



Sa constante d'équilibre est  $K = K_a / K_e = 10^{9,2}$

- (b) Au point  $B$ , les ions majoritaires sont les ions  $\text{Cl}^-$ . De  $B$  à  $C$ , des ions  $\text{CH}_3\text{COO}^-$  et  $\text{Na}^+$  apparaissent, il n'y a pas d'ions qui disparaissent. La conductivité de la solution augmente car il y a de plus en plus d'ions en solution.
5. Le point  $C$  est le point d'équivalence où tous les  $\text{CH}_3\text{COOH}$  ont été consommés. Après le point  $C$ , les  $\text{HO}^-$  introduits ne sont plus consommés, ils s'accumulent en solution et font augmenter la conductivité. La pente de  $CD$  est supérieure à celle de  $BC$  car la conductivité ionique molaire des ions  $\text{HO}^-$  est supérieure à celles des ions  $\text{CH}_3\text{COO}^-$ .
6. Le volume de solution titrante versée pour doser l'acide éthanóïque est le volume versé entre les points  $B$  et  $C$ . On a donc  $V_{\text{eq}} = 10,8 \text{ mL}$ . À l'équivalence, on a alors  $C_b V_{\text{eq}} = C_M V_0$ . Et finalement,  $C_M = \frac{C_b V_{\text{eq}}}{V_0} = 5,4 \times 10^{-2} \text{ mol } \ell^{-1}$
7. Pour former la solution  $M$ , on a prélevé un volume  $V_1$  de vinaigre que l'on a dilué dans  $V_2 = 1 \text{ L}$  de solution. On a donc  $C_V V_1 = C_M V_2$ , soit  $C_V = C_M \frac{V_2}{V_1} = 1,08 \text{ mol } \ell^{-1}$
8. Pour déterminer le pH d'un vinaigre, on commence par établir un tableau d'avancement volumique :

	$\text{CH}_3\text{COOH} (\text{aq})$	+	$\text{H}_2\text{O} (\ell)$	$\rightleftharpoons$	$\text{CH}_3\text{COO}^- (\text{aq})$	+	$\text{H}_3\text{O}^+ (\text{aq})$
État initial	$C_0$		excès		0		0
État final	$C_0 - \xi_{vf}$		excès		$\xi_{vf}$		$\xi_{vf}$

Puis on écrit la constante d'équilibre comme  $K_a = \frac{\xi_{vf}^2}{c^0 (C_0 - \xi_{vf})}$ . On résout cette équation pour déterminer  $\xi_{vf}$  et

on trouve finalement  $\text{pH} = -\log \left( \frac{\xi_{vf}}{c^0} \right) = 2,4$