

Ex1 ** La force de résistance F exercée par l'eau sur certains navires pour des vitesses comprises entre 10 et 20 km/h est une fonction du type $F=kv^3$ ($k=$ constante)

1. Sachant que lorsque le moteur fournit une puissance propulsive $P=4,0$ MW (*la force propulsive n'est pas constante ici mais c'est bien la puissance reçue par le bateau qui l'est*), la vitesse limite atteinte est de 18 km/h. Exprimer puis calculer k

2. Le moteur est coupé et le navire de masse $m=12,0$ kt se déplace à $v_1=16$ km/h. Calculer la durée t_0 nécessaire pour que la vitesse tombe à $v_2=13$ km/h. (*intégrer l'équa diff en v en séparant les variables*)

3. Montrer que la distance d parcourue s'écrit $d=A(\frac{1}{v_2} - \frac{1}{v_1})$ et exprimer A . (*le plus simple : faire apparaître $dx=vdt$ au lieu de dt dans l'équa diff du mvt en v*)

4. Calculer d .

Ex2* *Des données peuvent être absentes*

On considère une disque en liaison pivot parfaite **autour de son axe Oz de révolution**, d'orientation quelconque. Ce disque est initialement lancé avec la vitesse angulaire ω_0

1. Donner l'évolution de vitesse angulaire ω .

2. La liaison n'est maintenant plus parfaite et engendre un couple de frottement $C = -\alpha\omega$ ($\alpha > 0$, constante). Reprendre la question 1.

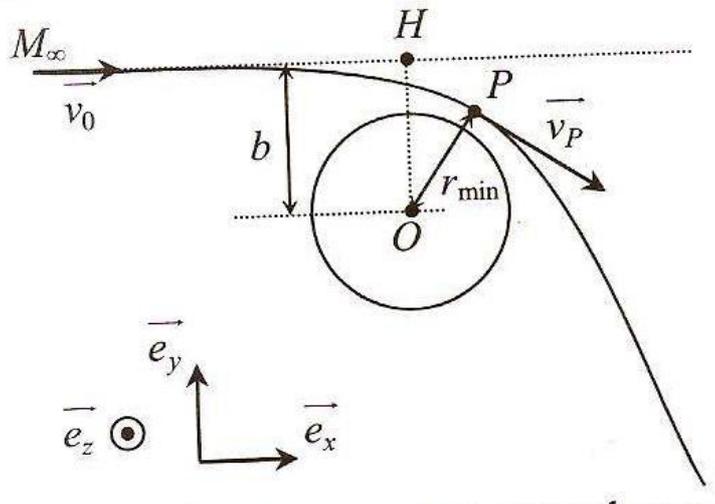
Ex3*

Certains objets (« géocroiseurs ») passant près de la Terre peuvent venir la heurter. Soit un astéroïde de masse m venant de l'infini et supposé éloigné de tout astre donc de vitesse \vec{v}_0 constante. On appelle b la distance du support de sa trajectoire initiale au centre O de la Terre (b est le « paramètre d'impact »). A l'approche de la Terre, la trajectoire se courbe vers la Terre. C'est une branche d'hyperbole. Soit P le périhélie (« point le plus proche ») de cette trajectoire

1. Ecrire la conservation de deux grandeurs dynamiques (un vecteur et un scalaire) de l'astéroïde de la position M_∞ à P .

2. En déduire la distance minimale d'approche $r_{\min} = OP$ (*on obtient une équation du second d°*)

AN : avec $v_0=2,0$ km/s, $G=6,67 \cdot 10^{-11}$ SI, masse de la Terre $M = 6,0 \cdot 10^{24}$ kg et $b=1,4 \cdot 10^5$ km. Peut-il heurter la Terre ?



Corr du devoir du 10/03/15

Ex1 :

1. pour le système {bateau} , les forces extérieures sont : poids $m\vec{g}$, poussée d'Archimède $\vec{\pi}$, force propulsive \vec{F}_p (en fait c'est la force de réaction de l'eau sur l'hélice, force de frottement \vec{F}_f de l'eau sur la coque) **faire le schéma**

Particularité ici : la force propulsive n'est pas constante ici mais c'est bien la puissance reçue par le bateau qui l'est, F_p on ne la connaît pas, il faut écrire $P = \vec{F}_p \cdot \vec{v} = F_p v$ comme \vec{F}_p et \vec{v} sont // de même sens.

Le plus simple est d'appliquer un théorème énergétique, par ex, le th de la puissance cinétique :

$$\frac{dE_C}{dt} = \Sigma P (\text{forces ext}) = P(\vec{F}_p) + P(\vec{F}_f) \text{ les 2 autres forces étant verticales donc orthogonales au déplacement, n'ont pas de puissance. Dc, } \mathbf{mv\dot{v}} = \mathbf{P - k v^3} \text{ en notant P la puiss propulsive } P(\vec{F}_p) = 4,0 \text{ MW et comme } P(\vec{F}_f) = \vec{F}_f \cdot \vec{v} = -F_f \cdot v = -k v^3 \cdot v$$

C'est l'équation différentielle du mvt (on la retrouve aussi par le PFD projeté sur la direction du déplacement et en écrivant $F_p = P/v$

Quand v atteint v_{lim} , cela veut dire que $\dot{v} = 0$ dc $P = k v_{\text{lim}}^4$ dc $k = \frac{P}{v_{\text{lim}}^4} = 6400 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 \cdot \text{s}^{-4}$

2. $P=0$, l'équa diff devient $m \dot{v} = -k v^3$ soit $m \frac{dv}{dt} = -k v^3$ soit $\frac{-k}{m} dt = \frac{dv}{v^3}$ dc en intégrant entre l'instant initial et l'instant final : $\int dt \frac{-k}{m} = \int dv \frac{1}{v^3}$ soit $\frac{-k}{m} (t_0 - 0) = \frac{-1}{2} \left(\frac{1}{v_2^2} - \frac{1}{v_1^2} \right)$

Soit $t_0 = \frac{m}{2k} \left(\frac{1}{v_2^2} - \frac{1}{v_1^2} \right) = 24 \text{ s}$

3. $P=0$ on a tjs $\frac{-k}{m} dt = \frac{dv}{v^3}$ (1) soit ; comme $dx = v dt$: $\frac{-k}{m} \frac{dx}{v} = \frac{dv}{v^3}$ soit $\frac{-k dx}{m} = \frac{dv}{v^2}$ dc en intégrant entre l'instant initial et l'instant final : $\int dx \frac{-k}{m} = \int dv \frac{1}{v^2}$ soit $\frac{-k}{m} d = \left(-\frac{1}{v_2} + \frac{1}{v_1} \right)$ dc $d = \frac{m}{k} \left(\frac{1}{v_2} - \frac{1}{v_1} \right)$

(on peut aussi établir l'équation horaire $x(t)$ mais c'est plus long : en intégrant (1), on obtient

$$v = \sqrt{\frac{1}{\frac{1}{v_1^2} + \frac{2kt}{m}}} = \frac{dx}{dt} \text{ que l'on intègre encore entre l'instant initial et l'instant final : } d = \frac{m}{k} \left(\sqrt{\frac{1}{v_1^2} + \frac{2kt_0}{m}} - \sqrt{\frac{1}{v_1^2}} \right) = \dots = \frac{m}{k} \left(\frac{1}{v_2} - \frac{1}{v_1} \right)$$

4. 97m

EX2

1. O applique la loi du moment cinétique scalaire autour de Oz pour le système disque

$$J_{Oz} \dot{\omega} = \Sigma \mathcal{M}_{Oz} (\text{forces ext}) = \mathcal{M}_{Oz} (\vec{P}) + \mathcal{M}_{Oz} (\text{liaison}) = 0 + 0 \text{ puisque le poids s'applique en C, centre d'inertie qui est un point de l'axe Oz, et la liaison est parfaite.}$$

dc $\dot{\omega} = 0$: ω reste constante.

2. l'équation devient $J_{Oz} \dot{\omega} = C$ soit $J_{Oz} \dot{\omega} = -\alpha \omega$, équa diff en ω du 1^{er} ordre, la résolution donne $\omega = K \cdot \exp\left(-\frac{\alpha}{J_{Oz}} t\right)$ soit, avec $\omega = \omega_0$ à $t=0$ $\omega = \omega_0 \cdot \exp\left(-\frac{\alpha}{J_{Oz}} t\right)$ qui tend bien vers 0 qd t tend vers l'infini : le disque finit par s'arrêter.

EX3 1)-conservation du moment cinétique \vec{L}_O pour un mouvement à force centrale dirigée vers O.

Soit, $(\vec{OM} \times m \vec{v})_\infty = (\vec{OM} \times m \vec{v})_P$ soit $b m v_0 = r_{\text{min}} m v_P$ soit $b v_0 = r_{\text{min}} v_P$

-conservation de l'énergie mécanique :

$$\frac{1}{2} m v_0^2 + 0 = \frac{1}{2} m v_P^2 - \frac{GmM}{r_{\text{min}}^2} \text{ avec M la masse de la Terre}$$

2) En combinant ces 2 équations, on obtient :

$r_{min}^2 \cdot v_0^2 + 2GM r_{min} - b^2 v_0^2 = 0$, on ne retient que la racine >0 .

Soit une équation du second degré avec pour coefficients (attention convertir les distances en m) : $a = 4 \cdot 10^6$, $b = 8 \cdot 10^{14}$, $c = -7,8 \cdot 10^{22}$ soit encore $a = 4$, $b = 8 \cdot 10^8$, $c = -7,8 \cdot 10^{16}$

On trouve à la calculatrice $r_{min} = 7,2 \cdot 10^7$ m

(voir aussi <http://calculis.net/resoudre-equation-second-degre>) $r_{min} > R_T$ donc l'astéroïde est évité, ouf !