

## Chute dans l'air



On étudie la chute dans l'air d'un moule en papier de section  $S$  et de masse  $m$ .






Le moule est soumis à une force de traînée :

$$\vec{f} = -\frac{1}{2}\rho C_x S v \vec{v}$$

où  $\rho$  est la masse volumique de l'air et  $C_x$  est le coefficient de traînée qui dépend de la forme de l'objet.

*Données :*

- Intensité du champ de pesanteur :  $g = 9,81 \text{ m.s}^{-2}$
  - Masse volumique de l'air ( $T = 20^\circ\text{C}$ ,  $P = 1,013 \text{ bar}$ , humidité relative = 50%) :  $\rho = 1,199 \text{ kg.m}^{-3}$
  - On néglige  $u(g)$  et  $u(\rho)$ .
1. Justifier que la poussée d'Archimède est négligeable.
  2. Établir l'expression de la vitesse limite  $v_{\text{lim}}$  atteinte par le moule.
  3. Rédiger un protocole expérimental pour déterminer le coefficient de traînée d'un moule en papier, à l'aide d'une caméra.
  4. Réaliser 5 mesures de  $v_{\text{lim}}$  avec le même moule en papier. En déduire la valeur moyenne  $\bar{v}_{\text{lim}}$  et l'incertitude-type  $u(\bar{v}_{\text{lim}})$ .
  5. En pesant plusieurs moules à la fois, déterminer la masse  $m$  d'un seul moule, ainsi que l'incertitude-type sur cette mesure.
  6. Mesurer le diamètre extérieur  $d$  du moule. Évaluer l'incertitude-type  $u(d)$  sur cette mesure.
  7. Déterminer le résultat de la mesure de  $C_x$ . On pourra estimer l'incertitude-type  $u(C_x)$  de deux manières différentes :
    - en utilisant les formules de composition des incertitudes
    - en réalisant une simulation Monte-Carlo.
  8. Confronter le résultat de la mesure avec les coefficients de traînée donnés ci-dessous.

Shape	Drag Coefficient
Sphere → 	0.47
Half-sphere → 	0.42
Cube → 	1.05
Streamlined Body → 	0.04
Streamlined Half-body → 	0.09

**Measured Drag Coefficients**

## Chute dans l'air - Correction

1. On compare la poussée d'Archimède au poids.

$P = mg = \rho_{\text{papier}} Vg$  et  $\Pi = \rho Vg$ , donc  $\frac{P}{\Pi} = \frac{\rho_{\text{papier}}}{\rho} \gg 1$ , car un solide est beaucoup plus dense qu'un gaz à température et pression ambiantes.

2. Lorsque le moule atteint  $\vec{v}_{\text{lim}}$ , d'après le principe d'inertie,  $\vec{P} + \vec{f} = \vec{0}$ , d'où  $m\vec{g} - \frac{1}{2}\rho C_x S v_{\text{lim}} \vec{v}_{\text{lim}}$ , soit

$$v_{\text{lim}} \vec{v}_{\text{lim}} = \frac{2m}{\rho C_x S} \vec{g}, \text{ donc (en prenant la norme) } v_{\text{lim}} = \sqrt{\frac{2mg}{\rho C_x S}}$$

3. **Protocole de mesure de  $C_x$**

- Filmer la chute d'un moule.
- Étalonner la vidéo.
- Réaliser un pointage vidéo.
- Tracer le graphe  $y(t)$ .
- Modéliser la partie rectiligne de la courbe par une fonction affine; relever le coefficient directeur  $v_{\text{lim}}$ .
- Peser 20 moules; diviser par 20 pour obtenir  $m$ .
- Mesurer le diamètre  $d$  de la section externe du moule.
- Calculer  $C_x = \frac{2mg}{\rho S v_{\text{lim}}^2}$  avec  $S = \pi(\frac{d}{2})^2$ .

4. `import numpy as np`

```
v=[1.287,1.225,1.106,1.056,1.155] #m/s
vmoy=np.mean(v)
uvmoy=np.std(v, ddof=1)/np.sqrt(len(v))
```

On obtient  $\bar{v}_{\text{lim}} = 1,166$  m/s avec  $u(\bar{v}_{\text{lim}}) = \frac{\sigma_{n-1}}{\sqrt{n}} = 0,041$  m/s.

5. On mesure la masse de 20 moules avec une balance au dg :  $20m = 5,0$  g,  $\Delta = 0,1$  g

$m = 0,250$  g

$u(20m) = \frac{\Delta}{\sqrt{3}}$ , d'où  $u(m) = \frac{\Delta}{20\sqrt{3}} = 2,9 \times 10^{-3}$  g

6. La principale source d'incertitude sur la mesure de  $d$  est la présence des cannelures sur le moule. On mesure le diamètre externe aux cannelures  $d_{\text{max}} = 7,5$  cm et le diamètre interne  $d_{\text{min}} = 7,3$  cm, d'où  $d = \frac{d_{\text{max}} + d_{\text{min}}}{2} = 7.4$  cm et  $\Delta_d = \frac{d_{\text{max}} - d_{\text{min}}}{2} = 0,1$  cm.

$u(d) = \frac{\Delta_d}{\sqrt{3}} = 0,058$  cm

7.  $C_x = \frac{2mg}{\rho S v_{\text{lim}}^2}$  avec  $S = \pi(\frac{d}{2})^2$ , soit  $C_x = \frac{8mg}{\rho \pi d^2 v_{\text{lim}}^2}$ .

On obtient  $C_x = 0,6998$ .

Par composition des incertitudes,  $(\frac{u(C_x)}{C_x})^2 = (\frac{u(m)}{m})^2 + (\frac{u(d^2)}{d^2})^2 + (\frac{u(v_{\text{lim}}^2)}{v_{\text{lim}}^2})^2 = (\frac{u(m)}{m})^2 + 2(\frac{u(d)}{d})^2 + 2(\frac{u(v_{\text{lim}})}{v_{\text{lim}}})^2$

d'où  $u(C_x) = C_x \sqrt{(\frac{u(m)}{m})^2 + 2(\frac{u(d)}{d})^2 + 2(\frac{u(v_{\text{lim}})}{v_{\text{lim}}})^2} = 0,037$ .

On obtient un résultat similaire par simulation Monte-Carlo.

```
import numpy.random as rd
```

```
g=9.81 #m.s-2
```

```
rho=1.199 #kg.m-3
```

```
m=0.25e-3 #kg
```

```
Deltam=0.1e-3/20 #kg
```

```
d=7.4e-2 #m
```

```
Deltad=0.1e-2 #m
```

```
N=10**4 #nombre de tirage MonteCarlo
```

```
vMC=rd.normal(vmoy,uvmoy,N)
```

```
mMC=rd.uniform(m-Deltam,m+Deltam,N)
```

```
dMC=rd.uniform(d-Deltad,d+Deltad,N)
```

```
CxMC=8*mMC*g/rho/np.pi/dMC**2/vMC**2
```

```
uCx=np.std(CxMC)
```