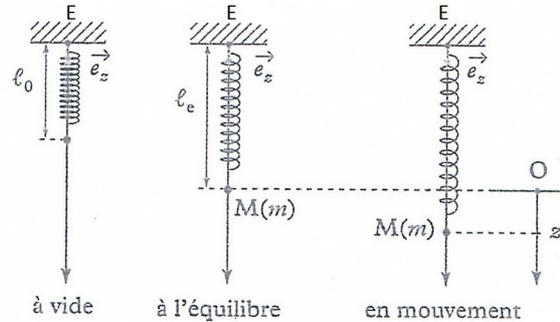


**EXERCICES MECANIQUE DU POINT .**

**Exercice 1 :**ressort vertical

On accroche une masse  $m$ , à l'extrémité d'un ressort de raideur  $k$ , de longueur à vide  $l_0$  et de masse négligeable. Le référentiel  $(O, \vec{e}_z)$  est supposé galiléen.



1- Déterminer la longueur  $l_e$  du ressort à l'équilibre . L'origine de l'axe des  $z$  est choisi par la suite comme étant la position de  $M$  à l'équilibre.

2- On écarte la masse d'une distance  $a$  par rapport à la position d'équilibre et on l'abandonne sans vitesse initiale . On prend en compte la présence d'une force de frottement fluide proportionnelle à la vitesse de la masse  $m$  (coefficient  $h > 0$ ) .

Déterminer l'équation différentielle du mouvement de la masse et la forme de sa solution ( on étudiera les différents cas possibles).

Dans le cas du régime pseudo-périodique, déterminer  $z(t)$  et représenter le portrait de phase de l'oscillateur .

3-On met maintenant en mouvement le point d'attache  $E$  du ressort selon l'axe des  $z$  , on note  $z_E = z_0 \cos \omega t$  , le déplacement de  $E$  par rapport à sa position initiale .

a- Déterminer l'équation du mouvement de  $M$  .

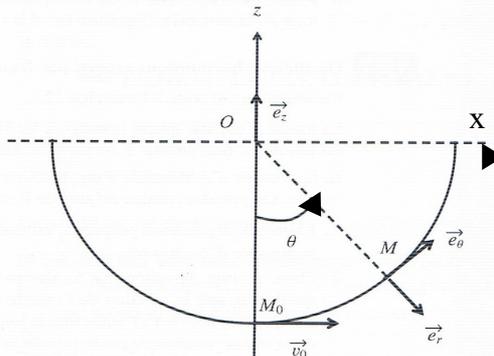
b- Déterminer  $z_M(t)$  en régime établi . Représenter l'évolution de l'amplitude des oscillations en fonction de  $\omega$  , on étudiera l'influence de  $\lambda$  .

On posera  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$  et  $\lambda = \frac{h}{2m}$

**Exercice 2 :Mouvement pendulaire amorti**

Un petit objet assimilé à un point matériel  $M$ , de masse  $m$ , peut glisser sans frottement à l'intérieur d'un rail ayant la forme d'un demi-cercle de centre  $O$  et de rayon  $R$ , placé dans un plan vertical.

On repère la position du point  $M$  à l'instant  $t$  par  $\theta(t) = (\vec{OM}_0, \vec{OM}(t))$  . A l'instant  $t = 0$ , l'objet est lancé du point  $M_0$  avec une vitesse  $\vec{v}_0 = v_0 \vec{e}_x$  . Dans tout le problème, on utilisera la base de projection polaire  $(\vec{e}_r, \vec{e}_\theta)$  On prendra pour valeur de l'accélération de pesanteur  $g = 10 m.s^{-2}$  .

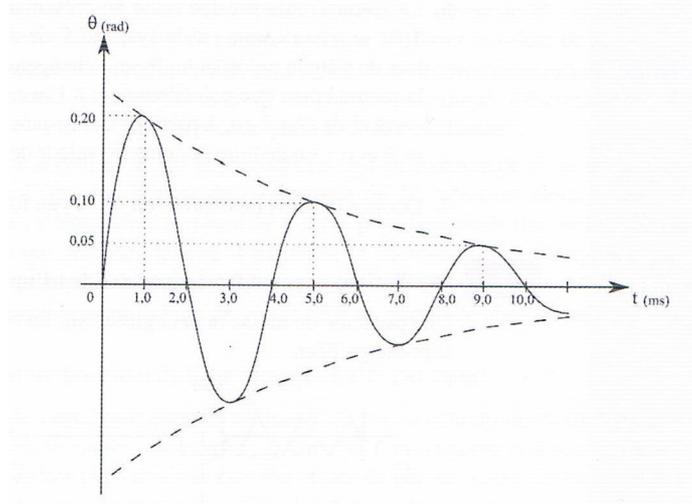


1- Faire l'inventaire des forces appliquées à  $M$  et les représenter sur un schéma clair lorsque point est dans une position  $M(t)$  quelconque. On précisera les composantes de ces forces dans la base polaire.

- 2-En déduire l'équation différentielle à laquelle satisfait la fonction  $\theta(t)$ .
- 3- Déterminer, pour une position  $\theta$  quelconque de M, l'expression de la réaction exercée par le rail sur M en fonction de m, g,  $\theta$ ,  $v_0$  et R .
- 4- Exprimer l'énergie potentielle de pesanteur en choisissant l'origine des énergies potentielles en  $\theta=0$  . On suppose que  $v_0$  est telle que M ne quitte pas le demi cercle , à l'aide d'une étude énergétique déterminer la valeur maximale de l'angle  $\theta_0$  ; déterminer une condition sur  $v_0$  pour que cette situation puisse être réalisée .
- 5- On suppose que la norme  $v_0$  du vecteur vitesse initial est suffisamment faible pour que condition  $\theta \ll 1,0$  rad soit satisfaite à chaque instant. Déterminer complètement l'expression de  $\theta(t)$  dans cette hypothèse en fonction de  $v_0$ , g, R et t.

On suppose à partir de maintenant que le point M subit au cours de son mouvement force de frottement fluide  $\vec{f} = -\lambda \vec{v}$  où  $\lambda$  est une constante positive et  $\vec{v}$  le vecteur vitesse du point M à l'instant t. La condition  $\theta \ll 1,0$  rad reste également satisfaite à ch instant.

- 6- Établir la nouvelle équation différentielle satisfaite par  $\theta(t)$ .
- 7- Les grandeurs m, g et R étant fixées, donner la condition portant sur  $\lambda$  pour que le mouvement soit pseudo-périodique. On suppose cette condition réalisée. Exprimer  $\theta(t)$  . On posera  $\tau = \frac{2m}{\lambda}$  et  $\Omega$  la pseudo-pulsation .
- 8- L'allure de la courbe représentative des variations de la fonction  $\theta(t)$  est la suivante:



On appelle décrement logarithmique la grandeur sans dimension  $\delta = \ln\left(\frac{\theta(t)}{\theta(t+T)}\right)$  où T désigne la pseudo-période. Exprimer  $\lambda$  en fonction de  $\delta$ , m et T. Par lecture graphique, déterminer les valeurs de T et  $\delta$ . En déduire celle de  $\lambda$  sachant que  $m = 100$  g.

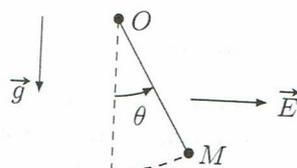
### **Exercice 3 :**pendule électrique

Un pendule électrostatique est constitué d'une boule de polystyrène expansé recouverte d'une feuille d'aluminium et suspendue à une potence par un fil inextensible de masse négligeable.

La boule est préalablement chargée avec une charge électrique  $Q = 2,3 \cdot 10^{-4} C$  . L'ensemble est placé entre deux plaques de cuivre planes et parallèles soumises à une différence de potentiel telle qu'elles génèrent un champ électrique uniforme  $\vec{E} = E \vec{u}_x$  avec  $E = 500 V \cdot m^{-1}$  .

La longueur du pendule est  $OM = R = 10$  cm et la masse de la boule est assimilée à un point M est  $m = 20$ g. L'accélération de la pesanteur est  $g = 9,8 m \cdot s^{-2}$  .

- 1- Appliquer la loi du moment cinétique à M et en déduire la position d'équilibre  $\theta_e$  du pendule.
- 2- On écarte le pendule légèrement de sa position d'équilibre. Déterminer la période  $T_0$  des petites oscillations du pendule autour de sa position d'équilibre .



#### **Exercice 4:**saut à l'élastique

Un homme de masse  $m = 80 \text{ kg}$  saute à l'élastique d'un pont d'une hauteur  $H = 112 \text{ m}$ . Il est retenu par un élastique assimilé à un ressort de raideur  $k = 1000 \text{ N.m}^{-1}$  et de longueur à vide  $l_0 = 80 \text{ m}$ .

Il quitte le pont avec une vitesse négligeable. Les frottements ne sont pas pris en compte et le poids s'écrit

$$\vec{P} = m g \vec{u}_x \quad \text{avec } g = 9,81 \text{ m.s}^{-2}.$$

- 1- Déterminer, à l'aide d'une étude énergétique, la vitesse atteinte par la personne lorsque l'élastique commence à se tendre.
- 2- Déterminer la longueur de l'élastique à l'équilibre lorsque la personne est suspendue dans le vide. A ce stade que dire de la sécurité du saut ?
- 3- Déterminer, à l'aide d'une étude énergétique, la longueur maximale de l'élastique. Conclusion.

#### **Exercice 5:**la lune

La lune de masse  $m_L$ , de centre L est un des satellites naturel de la terre de masse  $m_T$ , de centre T. On ne considérera que la force d'attraction exercée par la terre sur la lune.

- 1- Montrer que le mouvement de la lune est plan.

On repère la lune par ses coordonnées polaires  $r$  désignant la distance de T à L et  $\theta$  désigne l'angle que fait le

rayon vecteur  $\vec{TL}$  avec l'axe  $(Tx)$ . Montrer que la grandeur  $C = r \frac{d\theta}{dt}$  est une constante. Comment s'appelle cette grandeur ? Définir la vitesse aérolaire, quelle est sa particularité ?

- 2- On admet que le mouvement de la lune autour de la terre est circulaire de rayon  $r_{TL}$ , démontrer qu'il est forcément uniforme. Déterminer la vitesse de la lune sur sa trajectoire en fonction de  $G, m_T$  et  $r_{TL}$ .

En déduire la relation liant la période  $T$  de révolution de la lune et  $r_{TL}$ .

- 3- Quelle est la période de révolution de la lune autour de la terre ? En déduire la distance terre lune.
- 4- Déterminer l'expression de l'énergie mécanique de la lune.

Données :

Constante universelle de gravitation:  $G = 6,67 \cdot 10^{-11} \text{ N.m}^2 \cdot \text{kg}^{-2}$

masse de la terre :  $m_T = 5,97 \cdot 10^{24} \text{ kg}$

#### **Exercice 6:**mise en orbite d'un satellite géostationnaire.

Un satellite géostationnaire est mis en orbite autour de la terre en deux temps : il passe d'abord par une orbite circulaire basse, puis est envoyé sur l'orbite circulaire géostationnaire via une orbite elliptique dite de transfert. Le périégée de l'orbite de transfert coïncide avec l'endroit où les moteurs sont mis en marche sur l'orbite basse afin de passer sur l'orbite de transfert, et son apogée coïncide avec l'endroit où les moteurs sont mis en marche afin de se placer sur l'orbite géostationnaire.

- 1- Faire un schéma détaillé des différentes trajectoires du satellite.
- 2- Etablir l'expression et calculer la vitesse  $v_1$  du satellite sur son orbite basse. Comment s'appelle cette vitesse ?
- 3- Etablir l'expression puis calculer la vitesse  $v_2$  de la vitesse maximale à communiquer au satellite afin qu'il reste lié à la terre. Comme s'appelle cette vitesse ?
- 4- Retrouver la valeur de l'altitude  $h_{gs}$  de l'orbite géostationnaire.
- 5- Calculer la valeur du demi-grand a de l'orbite elliptique.
- 6- Quelle est la durée du mouvement du satellite sur l'orbite de transfert ?
- 7- Déterminer les valeurs des vitesses du satellite au périégée et à l'apogée de l'orbite de transfert.

Données :

Constante universelle de gravitation:  $G = 6,67 \cdot 10^{-11} \text{ N.m}^2 \cdot \text{kg}^{-2}$

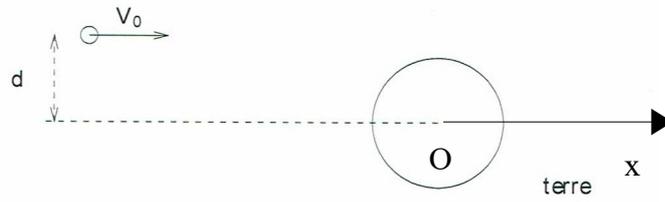
masse de la terre :  $m_T = 5,97 \cdot 10^{24} \text{ kg}$

rayon de la terre  $R_T = 6,4 \cdot 10^6 \text{ m}$

#### **Exercice 7:**météorite

Une météorite de masse  $m$  décrit une trajectoire rectiligne à la vitesse constante  $v_0$  loin de la terre, cette trajectoire est distante de  $d = 100 \cdot 10^3 \text{ km}$  du centre de la terre. Le rayon de cette dernière est noté  $R$  et vaut  $R = 6400 \text{ km}$ . Sa masse est notée  $M_t$ . Pénétrant dans le champ de gravitation terrestre, il décrit une orbite hyperbolique dont le centre de la terre est un des foyers. On note  $g_0 = 10 \text{ m.s}^{-2}$  le champ de pesanteur à la surface de la terre. Les frottements dans l'atmosphère seront négligés.

- 1- Justifier que l'énergie mécanique de la météorite est une constante du mouvement et déterminer sa valeur en fonction d'une partie des données .
- 2- Justifier que le moment cinétique de la météorite, calculé au centre O de la terre, est une constante du mouvement et déterminer sa valeur en fonction d'une partie des données .
- 3- On se place en coordonnées polaires d'axe (Ox) , déterminer la relation liant la distance minimale  $r_{\min}$  d'approche et les données du problème .
- 4- Déterminer la valeur limite de  $v_0$  pour que la météorite ne percute pas la terre .



La figure ne respecte pas les échelles .