

MP1 - DS3bis (Centrale - Mines) - Barème

	👉	👍	👍👍
Connaissance du cours			
Quantité de questions traitées			
Détail/Rigueur de la rédaction			
Utilisation appropriée de schémas			
Soin de la rédaction			
Commentaires pertinents			

	Physique 1 : Structure interne de la Terre (d'après CCS-PSI-2024)	élève	prof	max
Q.16	<ul style="list-style-type: none"> Analogies entre les forces, m et q, $\vec{\mathcal{G}}$ et \vec{E}, $-G$ et $\frac{1}{4\pi\epsilon_0}$ $\iint \vec{\mathcal{G}} \cdot d\vec{S} = -4\pi GM_{int}$ 			1
Q.17	<ul style="list-style-type: none"> Schéma avec vect. de base en sphériques et surf. de Gauss Σ_{Gauss} sphérique Distrib. de masse à sym. sph. (ou invariances et symétries) $\Rightarrow \vec{\mathcal{G}} = \mathcal{G}(r)\vec{u}_r$ $\vec{\mathcal{G}} = -\frac{4\pi G\mu_0 R_T^3}{3r^2}\vec{u}_r = -\frac{GM_T}{r^2}\vec{u}_r$ si $r \geq R_T$ $\vec{\mathcal{G}} = -\frac{4\pi G\mu_0 r}{3}\vec{u}_r = -\frac{GM_T r}{R_T^3}\vec{u}_r$ si $r \leq R_T$ 			2
Q.18	<ul style="list-style-type: none"> Courbe $\ \vec{\mathcal{G}}(r)\$ linéaire pour $r \leq R_T$ et hyperbolique pour $r \geq R_T$ BONUS si $\mathcal{G}(r) < 0$ • Axes précisés et $\ \vec{\mathcal{G}}(R_T)\ = \frac{GM_T}{R_T^2}$ • BONUS si continuité de $\mathcal{G}(r)$ cohérente car \nexists masse surfacique 			1(+1)
Q.19	<ul style="list-style-type: none"> $\mathcal{G}_0 = \ \vec{\mathcal{G}}(R_T)\ = \frac{GM_T}{R_T^2} = 9.814 \text{ m.s}^{-2}$ • BONUS si cohérent 			0.5(+0.5)
Q.20	<ul style="list-style-type: none"> \mathcal{G}_0 ne dép. que de R_T et M_T (th. de Gauss) \Rightarrow inchangé avec 2nd modèle 			0.5
Q.21	<ul style="list-style-type: none"> On a toujours une distribution sphérique de masse $\Rightarrow \vec{\mathcal{G}} = \mathcal{G}(r)\vec{u}_r$ <u>Méthode 1 : avec l'équation locale</u> Analogie gravitationnelle de Maxwell-Gauss (MG) : $div \vec{\mathcal{G}} = -4\pi G\mu$ $div \vec{\mathcal{G}} = div(\mathcal{G}(r)\vec{u}_r) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2 \mathcal{G})}{\partial r}$ D'après Fig. 4 pour $r \leq R_2$: $\mathcal{G}(r) = -\mathcal{G}_0 \frac{r}{R_2}$ • $div \vec{\mathcal{G}} = -\frac{3\mathcal{G}_0}{R_2}$ (MG) pour $r \leq R_2 \Rightarrow \mu(r \leq R_2) = \mu_0 \frac{R_T}{R_2}$ D'après Fig. 4 pour $R_2 \leq r \leq R_T$: $\mathcal{G}(r) = -\mathcal{G}_0$ • $div \vec{\mathcal{G}} = -\frac{2\mathcal{G}_0}{r}$ (MG) pour $R_2 \leq r \leq R_T \Rightarrow \mu(R_2 \leq r \leq R_T) = \frac{M_T}{2\pi R_T^2 r} = \frac{2\mu_0 R_T}{3r}$ Utilisation de $\mathcal{G}_0 = \frac{GM}{R_T^2}$ • Résultats en fonctions des bonnes variables <u>Méthode 2 : avec le théorème de Gauss</u> Th. de Gauss pour $r \leq R_2$: $4\pi r^2 \mathcal{G}(r) = -4\pi G \int_0^r \mu(r') 4\pi r'^2 dr'$ Eq précédente \Rightarrow nécessairement $\mu(r \leq R_2) = cste$ $\mathcal{G}(R_2) = -\mathcal{G}_0 = -\frac{GM_T}{R_T^2}$ pour déterminer $\mu(r \leq R_2)$ • $\mu(r \leq R_2) = \mu_0 \frac{R_T}{R_2}$ Th. de Gauss pour $R_2 \leq r \leq R_T$: $4\pi r^2 \mathcal{G}(r) = -4\pi G \left[\int_0^{R_2} \mu(R_2) 4\pi r'^2 dr' + \int_{R_2}^r \mu(r') 4\pi r'^2 dr' \right]$ <ul style="list-style-type: none"> Eq précédente \Rightarrow nécessairement $\mu(R_2 \leq r \leq R_T) \propto \frac{1}{r}$ Intégration éq. précédente avec $\mu(R_2 \leq r \leq R_T) = \frac{A}{r}$ Utilisation de $\mathcal{G}(R_2 \leq r \leq R_T) = -\mathcal{G}_0 = -\frac{GM_T}{R_T^2}$ Identification des termes $\propto r^2$ ou des termes constants $\mu(R_2 \leq r \leq R_T) = \frac{M_T}{2\pi R_T^2 r} = \frac{2\mu_0 R_T}{3r}$ 			5.5

Physique 2 : Structure interne de la Terre (d'après CCS-PSI-2024) (suite)		élève	prof	max
Q.22	<ul style="list-style-type: none"> Allure de la courbe • $r = R_2$ et $r = R_T$ spécifiées en abscisse $\mu(R_2^-) = \mu_0 \frac{R_T}{R_2}$ • $\mu(R_2^+) = \frac{2}{3}\mu_0 \frac{R_T}{R_2}$ • $\mu(R_T^-) = \frac{2}{3}\mu_0$ On lit sur la Fig. 3 : $\mu(R_2^- \simeq 3500 \text{ km}) \simeq 10 \text{ g.cm}^{-3}$ $\mu(R_2^-) = \frac{3M_T}{4\pi R_T^2 R_2} = 10^4 \text{ kg.m}^{-3} = 10 \text{ g.cm}^{-3}$ BONUS si $\mu_{\text{noyau}} = 10\mu_{\text{eau}}$ cohérent $\mu_{\text{noyau}} = \text{cste}$ pas tout à fait cohérent avec le modèle PREM On lit sur la Fig. 3 : $\mu(R_2^+ \simeq 3500 \text{ km}) \simeq 5.6 \text{ g.cm}^{-3}$ $\mu(R_2^+) = 6.7 \text{ g.cm}^{-3}$ • Valeurs proches mais pas identiques en R_2^+ On lit sur la Fig. 3 : $\mu(R_T^- \simeq 6350 \text{ km}) \simeq 3.4 \text{ g.cm}^{-3}$ $\mu(R_T^-) = 3.7 \text{ g.cm}^{-3}$ • Valeurs très proches 			7(+0.5)
	Total			17.5

Physique 2 : Étude d'un microphone électrostatique		élève	prof	max
Q.A.1	• Invariances de $\mathcal{D}_{charges}$ • Symétries de $\mathcal{D}_{charges} \Rightarrow \vec{E}(M) = E(z) \vec{u}_z$			1
Q.A.2	• (Oxy) plan de symétrie de $\mathcal{D}_{charges} \Rightarrow \vec{E}(M') = \text{sym} \vec{E}(M) = -\vec{E}(M)$ • BONUS si schéma avec $\vec{E}(M)$ et $\vec{E}(M')$			0.5(+0.5)
Q.A.3	<ul style="list-style-type: none"> Surf. de Gauss passant par M sur schéma Dimensions S et $2z$ de Σ_{Gauss} sur schéma $d\vec{S}_{bas} = -\vec{u}_z$ utilisé avec $\vec{E}(M') = -\vec{E}(M)$ • $\Phi(\vec{E}/\Sigma_{Gauss}) = 2 \times E(z)S$ $Q_{int} = \sigma S$ • $\vec{E}(z > 0) = \frac{\sigma}{2\epsilon_0} \vec{u}_z = \frac{Q}{2\epsilon_0 S} \vec{u}_z$ $\vec{E}(z < 0) = -\frac{\sigma}{2\epsilon_0} \vec{u}_z = -\frac{Q}{2\epsilon_0 S} \vec{u}_z$ d'après Q.A.2 BONUS si vérification dimensions et/ou \vec{E} diverge des $\sigma > 0$ 			3.5(+0.5)
Q.A.4	• $\vec{F}_{base \rightarrow membrane} = -Q \vec{E}_{base} = -\frac{Q^2}{2\epsilon_0 S} \vec{u}_z$ • Force attractive • BONUS si cohérent car charges opposées			1(+0.5)
Q.A.5	• $Q = CU \Rightarrow \vec{F}_{base \rightarrow membrane} = -\frac{C^2 U^2}{2\epsilon_0 S} \vec{u}_z = -\frac{\epsilon_0 S U^2}{2(e+z)^2} \vec{u}_z$			0.5
Q.C.1	• PFD $\Rightarrow m\ddot{z} = -kz - h\dot{z} - \frac{\epsilon_0 S}{2} \frac{U(t)^2}{(e+z)^2}$			0.5
Q.C.2	• $m\ddot{\xi} = -k(z_0 + \xi) - h\dot{\xi} - \frac{\epsilon_0 S}{2} \frac{(U_0 + u)^2}{(e+z_0 + \xi)^2}$			0.5
Q.C.3	<ul style="list-style-type: none"> $(U_0 + u)^2 \approx U_0^2 + 2U_0 u$ • $\frac{1}{(e+z_0 + \xi)^2} \approx \frac{1}{(e+z_0)^2} - \frac{2\xi}{(e+z_0)^3}$ Utilisation de l'éq. $-kz_0 - \frac{\epsilon_0 S}{2} \frac{U_0^2}{(e+z_0)^2} = 0$ Obtention de $m\ddot{\xi} + h\dot{\xi} + k'\xi = \alpha u(t)$ • $k' = k - \epsilon_0 S \frac{U_0^2}{(e+z_0)^3}$ • $\alpha = -\frac{\epsilon_0 S U_0}{(e+z_0)^2}$ $k' = 980 \text{ N.m}^{-1}$ • BONUS si raideur importante $\alpha = -5,5 \cdot 10^{-5} \text{ N.V}^{-1}$ • α très faible $\Rightarrow u(t)$ a peu d'influence et $\xi(t)$ faible 			4.5(+0.5)
Q.D.1	• $A(j\omega) = \frac{\alpha}{k' + jh\omega - m\omega^2}$ • Filtre passe-bas du second ordre			1
Q.D.2	• Forme canonique : $A(j\omega) = \frac{H_0}{1 + \frac{jx}{Q} - x^2}$ avec $x = \frac{\omega}{\omega_0}$ et $\omega_0 = \sqrt{\frac{k'}{m}}$ • $f_0 = 96 \text{ Hz}$			1
Q.D.3	<ul style="list-style-type: none"> Si $f \ll f_0$: $A(j\omega) \approx H_0 = \alpha/k'$ et $\xi(t) = \frac{\alpha}{k'} u_s \cos(\omega t) = \xi_m \cos(\omega t)$ Réponse $\xi(t)$ en phase avec l'excitation $u(t)$ Pour avoir $\xi_m = e/100$, alors $u_s = \frac{k'e}{100\alpha} = 5,3 \cdot 10^2 \text{ V}$ 			1.5
Total				15.5

Problème 3 : À propos de mécanique dans le film "Fast and furious". CCINP MP 2021		élève	prof	max
1)	<ul style="list-style-type: none"> Schéma avec $-\vec{F}$ Schéma avec \vec{R}_1 et \vec{R}_2 en I_1 et I_2 Schéma avec $m\vec{g}$ en G 			1.5
2)	<ul style="list-style-type: none"> TCI : $\vec{F} + m_0\vec{g} + \vec{R}_0 = m_0 \frac{d\vec{V}}{dt} = \vec{0}$ $N_0 - m_0g = 0$ et $F - T_0 = 0$ Loi de Coulomb : $T_0 = f_0N_0 = f_0m_0g$ $F = f_0m_0g$ 			2
3) a)	<ul style="list-style-type: none"> $\frac{dE_c}{dt} = 0$ $P(\vec{R}_1) = P(\vec{R}_2) = 0$ $P_m = \vec{F} \cdot \vec{V}$ 			1.5
3) b)	<ul style="list-style-type: none"> $P_m = f_0m_0gV = 950 \text{ kW}$ $P_m = 1300 \text{ ch}$ Ce chiffre est trop élevé et totalement iréaliste. 			1.5
4) a)	<ul style="list-style-type: none"> $J_\Delta \frac{d\omega}{dt} = M_\Delta$ J_δ: moment d'inertie du solide / à l'axe de rotation Δ ω : vitesse angulaire de rotation M_Δ projection des moment des forces appliquées au solide sur axe de rotation. 			1.5
4) b)	<ul style="list-style-type: none"> Roue arrière : \vec{R}_1 en I_1, poids et liaison pivot Roue avant : \vec{R}_2 en I_2, poids, pivot Roue avant : $\vec{\Gamma} = \Gamma \vec{e}_y$ 			1.5
4) c)	<ul style="list-style-type: none"> Roue arrière : $J_1 \frac{d\omega_1}{dt} = (-d/2)\vec{e}_z \wedge (N_1\vec{e}_z + T_1\vec{e}_x) \cdot \vec{e}_y = (-d/2)T_1$ $\omega_1 = \text{Cste} \implies T_1 = 0$ Roue avant : $J_2 \frac{d\omega_2}{dt} = (-d/2)\vec{e}_z \wedge (N_2\vec{e}_z + T_2\vec{e}_x) + \Gamma_m \vec{e}_y \cdot \vec{e}_y = (-d/2)T_2 + \Gamma_m$ $\omega_2 = \text{Cste} \implies \Gamma_m = T_2 \frac{d}{2}$ BONUS Moment du poids = 0 BONUS Moment des liaisons pivot = 0 			3
5) a)	<ul style="list-style-type: none"> TCI appliqué à voiture sur \vec{e}_x $2m_1 \frac{dV}{dt} = -F + T_1 + T_2 = 0$ $F = T_2$ 			1.5
5) b)	<ul style="list-style-type: none"> $\Gamma_m = F \frac{d}{2} = f_0m_0g \frac{d}{2}$ $\Gamma_m = 4500 \text{ N.m}$ 			1
6) a)	<ul style="list-style-type: none"> C'est une action intérieure au système étudié 			0.5
6) b)	<ul style="list-style-type: none"> TCI Appliqué à voiture sur $\vec{e}_z \implies N_1 + N_2 = 2m_1g = mg$ $N_1 - N_2 = T_2h/b = f_0m_0gh/b$ $N_1 = \frac{mg}{2} + \frac{f_0m_0gh}{2b}$ $N_2 = \frac{mg}{2} - \frac{f_0m_0gh}{2b}$ 			2
7) a)	<ul style="list-style-type: none"> C'est la roue avant BONUS Roue arrière ne glisse jamais ($T_1 = 0$) 			1
7) b)	<ul style="list-style-type: none"> $T_2 < f_s N_2 = f_s \left(\frac{mg}{2} - \frac{f_0m_0gh}{2b} \right)$ $T_2 = F = f_0m_0g$ donc $m_0 < m \frac{f_s}{2f_0(1+f_s \frac{h}{2b})} = m_{0,\text{max}}$ 			1.5
7) c)	<ul style="list-style-type: none"> $m_{0,\text{max}} = 3,2 \cdot 10^3 \text{ kg} = 3,2 \text{ tonnes}$ Ordre de grandeur réaliste BONUS La roue avant ne glisse probablement pas 			1.5
8) a)	<ul style="list-style-type: none"> $T_2 = 0$ $T_1 = \Gamma_m \frac{d}{2}$ TCI à voiture conduit à $T_1 = F = f_0m_0g$ 			1.5
8) b)	<ul style="list-style-type: none"> La roue arrière risque de glisser BONUS Roue avant ne glisse jamais 			1
8) c)	<ul style="list-style-type: none"> Même calcul qu'en 7) b) : $m'_0 < m \frac{f_s}{2f_0(1-f_s \frac{h}{2b})} = m'_{0,\text{max}}$ BONUS $m'_{0,\text{max}} > m_{0,\text{max}}$: meilleure adhérence avec traction arrière 			1
8) d)	<ul style="list-style-type: none"> $m'_{0,\text{max}} = 4,6 \cdot 10^3 \text{ kg} = 4,6 \text{ tonnes}$ Adhérence améliorée mais Γ_m inchangé 			1
Total				26

TOTAL

		59
--	--	----