

TD n°3 - Correction des exercices en autonomie

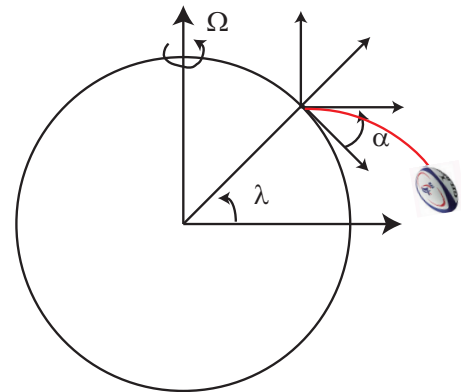
1 Résolution de problème : influence de la force de Coriolis

Afin de répondre à cette question, commençons par faire un raisonnement très simple que nous raffinerons au besoin. Comparons l'influence des deux forces qui agissent sur le ballon pendant le tir : le poids et la force d'inertie de Coriolis (nous supposons que les frottements sont négligeables, bien que ceux-ci, ainsi que l'influence du vent doivent évidemment être pris en compte par le buteur).

Lors du tir, nous supposons que l'angle avec la verticale du lieu est de $\alpha = 45^\circ$, pour un terrain orienté Nord-Sud à une latitude de $\lambda = 45^\circ$. Dans ce cas, le ballon fait initialement un angle droit avec l'axe de rotation de la Terre, et sa vitesse est maximale. Nous la supposons égale à environ $v_0 = 20 \text{ m.s}^{-1}$. On peut alors calculer le rapport maximal entre le poids et la force de Coriolis, au début du tir :

$$\frac{F_{\text{Coriolis}}}{F_{\text{Poids}}} = \frac{2m\Omega v_0}{mg} \simeq 3 \times 10^{-4}$$

$$\text{où } \Omega = \frac{2\pi}{86164} = 7.3 \times 10^{-5} \text{ rad.s}^{-1}.$$



La force de Coriolis est donc très négligeable devant le poids, même si nous avons pris d'autres valeurs numériques différentes pour λ , α , v_0 , g . Il est donc inutile de raffiner le modèle et on peut conclure que les buteurs n'ont pas à modifier leurs habitudes lorsqu'ils changent de latitude.

On peut aussi tout à fait aboutir à la même conclusion en comparant tout simplement le temps passé par le ballon en l'air, qui est de l'ordre de quelques secondes, à la période de rotation de la Terre :

$$\frac{\Delta t_{\text{tir}}}{T_{\text{sidéral}}} \ll 1 \quad \Rightarrow \text{force de Coriolis négligeable}$$

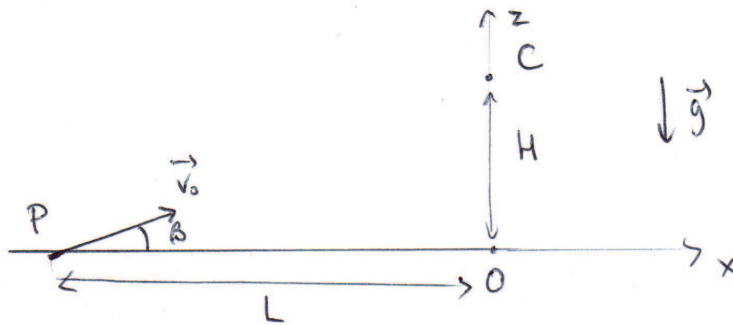
2 Tir

On peut bien sûr se placer dans le référentiel terrestre, déterminer x_P , z_P et z_C pour traduire $z_P(x_P = L) = z_C$: c'est long et il y a plus efficace. (Voir calcul ci-dessous)

Dans le référentiel en chute libre d'origine C , la cible C est immobile et le projectile P a un mouvement rectiligne uniforme donné par sa vitesse initiale (la pesanteur y est compensée par la force d'inertie d'entraînement (car $\vec{f}_{ie} = -m\vec{a}(C)_{(R_0)} = -m\vec{g}$ où (R_0) est ici le référentiel terrestre); tout se passe comme dans le référentiel terrestre sans pesanteur...).

Alors il vient directement $\boxed{\tan \beta = H / L}$, à condition que la vitesse v_0 soit suffisante pour que C se situe à l'intérieur de la parabole de sûreté de P .

On pourra se reporter à la fin ($t = 49mn$) de cet excellent cours de Walter Lewin au MIT sur le même thème pour une version présentée "à l'américaine" ! : <https://www.youtube.com/watch?v=k6aJyOHTDYM>



Coordonnées: $P(-L, 0)$; $C(0, H)$
 dans $(O, \vec{u}_x, \vec{u}_z)$

PFD à C dans R_g : $m_c \ddot{z}_c = -m_c g$ \Rightarrow $\begin{cases} z_c(t) = -\frac{gt^2}{2} + H & (\text{vitesse initiale nulle}) \\ x_c(t) = 0 \end{cases}$
 $m_c \ddot{x}_c = 0$

PFD à P dans R_g : $m_p \ddot{z}_p = -m_p g$ \Rightarrow $\begin{cases} z_p(t) = -\frac{gt^2}{2} + v_0 \sin \beta t \\ x_p(t) = -L + v_0 \cos \beta t \end{cases}$
 $m_p \ddot{x}_p = 0$

Pour que le projectile touche la cible, il faut que:

$z_p = z_c$ lorsque $x_p = 0$
 \hookrightarrow pour $t_0 = \frac{L}{v_0 \cos \beta}$.

$\Rightarrow z_p(t_0) = z_c(t_0) \Rightarrow -\frac{g \left(\frac{L}{v_0 \cos \beta}\right)^2}{2} + v_0 \frac{\sin \beta L}{\cos \beta} = -\frac{g \left(\frac{L}{v_0 \cos \beta}\right)^2}{2} + H.$

$\Rightarrow \boxed{\tan \beta = \frac{H}{L}}$

Une autre condition pour que cela soit possible est que le point C n'ait pas encore touché le sol à $t=t_0$, soit

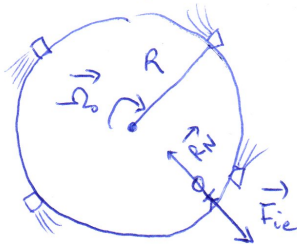
$z_c(t_0) > 0 \Rightarrow -\frac{gt_0^2}{2} + H > 0 \Rightarrow H > \frac{gL^2}{2v_0^2 \cos^2 \beta}$

soit $\boxed{v_0 > \sqrt{\frac{gL^2}{2H \cos^2 \beta}}}$

3 Vaisseau cylindrique - Résolution de problème

1) En estimant la hauteur des bâtiments à quelques dizaines de mètres, on peut estimer la taille du rayon du vaisseau à plusieurs centaines de mètres.

Nous prendrons $R \approx 500$ m pour la suite.



Dans le référentiel du vaisseau, les personnes sont soumises à la force d'inertie d'entraînement (force centrifuge) qui les "plaque" vers l'extérieur.

Ceci permet de recréer une gravité artificielle si $\|\vec{m}\vec{g}\| = \|\vec{F}_{ic}\|$, soit si :

$$mg = m\Omega_0^2 R \quad \Rightarrow \quad \Omega_0 = \sqrt{\frac{g}{R}} \approx \sqrt{\frac{10}{500}} \approx \boxed{0,4 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}}$$

Ceci correspond à $\frac{0,4}{2\pi} \approx \frac{1}{16}$ ème de tour par seconde, ce qui est une rotation relativement rapide. On notera que plus le vaisseau a un petit rayon, plus la rotation doit être rapide.

Cette rotation serait générée et entretenue à l'aide de petits moteurs de fusée comme sur la figure ci-dessus.

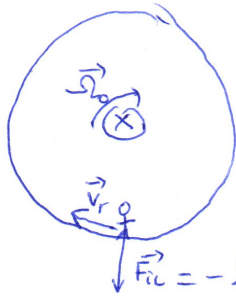
2) * Etant donnée la taille du vaisseau par rapport à la taille d'une personne, la gravité artificielle est pratiquement uniforme pour ses habitants, même s'ils vivent dans un immeuble (où la gravité y est légèrement plus faible néanmoins).

* Etudions maintenant la possibilité pour les habitants du vaisseau de ressentir l'influence de la force de Coriolis :

$$\vec{f}_{ic} = -2m\vec{\Omega}_0 \wedge \vec{v}_{\text{personne/vaisseau}}$$

→ s'ils se déplacent parallèlement à l'axe de rotation, alors aucun effet de cette force ne peut être ressenti car $\vec{f}_{ic} = \vec{0}$.

→ s'ils se déplacent sur le sol, perpendiculairement à l'axe de rotation alors :



→ s'ils se déplacent dans le même sens que la rotation du vaisseau (schéma ci-contre), ils auront l'impression que la gravité est plus importante.

→ c'est l'inverse dans l'autre sens et ils se sentiront plus "légers".

$$\vec{F}_{ic} = -2m\vec{\Omega}_0 \wedge \vec{v}_r$$

Estimons l'ordre de grandeur correspond :

avec $m = 50 \text{ kg}$, $\vec{\Omega}_0 = 0,4 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$

$$\|\vec{F}_{ic}\| = 200 \text{ N} \text{ avec } v_r = 5 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1} \text{ (course à pied)}$$

Dans ce cas, le poids apparent est 700 N ($\|\vec{m}\vec{g}\| + \|\vec{F}_{ic}\|$)
ou 300 N ($\|\vec{m}\vec{g}\| - \|\vec{F}_{ic}\|$)

et la personne a l'impression de peser 70 kg ou 30 kg au lieu de 50 kg , ce qui est très facile à ressentir.

Rq: Pour un TGV dans ce type de vaisseau, avec $v_r = 100 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$,
soit $\|\vec{F}_{ic}\| = 4000 \text{ N}$ et une personne aurait l'impression de peser 450 kg dans un sens et -350 kg dans l'autre.

La valeur négative indique en fait que les objets peuvent être en apesanteur lorsque le déplacement est contraire à la rotation, avec $2m\Omega_0 v_r = mg$, soit $v_r = \frac{g}{2\Omega_0} = \frac{10}{2 \times 0,4} = 12,5 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$
soit dès la vitesse de $45 \text{ km}\cdot\text{h}^{-1}$.

Bilan: dans ce vaisseau, les moyens de transport ne devraient pas excéder des vitesses de l'ordre de $10 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$ ou tourner uniquement dans un sens! Jouer au tennis poserait également beaucoup de problème...

→ L'effet sur un saut serait faible car les vitesses sont faibles et la force de Coriolis décalerait d'un côté à la montée et dans l'autre à la descente...

4 Etat d'impesanteur


Comment peut-on se placer en état d'impesanteur ?

- 1) → cosmonaute complètement isolé dans un espace vide de corps
- 2) → dans l'ISS (altitude $h \approx 400$ km)
- 3) → dans un vol parabolique en avion.
- 4) → dans un ascenseur.

② Y-a-t-il de la gravité dans l'ISS ?

PFD à l'astronaute dans l'ISS: $\vec{0} = -\frac{GMm}{(R_T+h)^2} \vec{U}_r - m \vec{a}_{ISS/terre}$.

$$\Rightarrow \vec{a}_{ISS/terre} = -\frac{GM}{(R_T+h)^2} \vec{U}_r$$

$$= -\frac{GM}{R_T^2} \times \frac{R_T^2}{(R_T+h)^2} \vec{U}_r = -g_0 \frac{R_T^2}{(R_T+h)^2} \vec{U}_r$$


Avec $h = 400$ km, $\|\vec{a}_{ISS/terre}\| = g_{(ISS)} = 0,88 \times g_0 \neq 0$
 ↳ champ de gravité au niveau de l'ISS

⇒ les astronautes sont en impesanteur grâce à la force centrifuge sur la navette.

Comment avoir une telle accélération pour l'ISS ?

PFD à l'ISS dans Rgéo centrique: $m \vec{a}_{ISS/terre} = -\frac{GM_{ISS}}{(R_T+h)^2} \vec{U}_r$

Or le mvmt est circulaire uniforme ⇒ $\vec{a}_{ISS/terre} = -\frac{v_0^2}{(R_T+h)} \vec{U}_r$

donc $v_0^2 = \frac{GM}{R_T+h}$ et $v_0 = \sqrt{\frac{GM_T}{R_T+h}} = 27600 \text{ km} \cdot \text{h}^{-1}$
 si on choisit $h = 400$ km

(Rq: si $h=0$, $v_0 = \sqrt{\frac{GM_T}{R_T}} = 28600 \text{ km} \cdot \text{h}^{-1}$; est-ce la vitesse d'un point à la surface de la Terre? Non, car $v = \frac{2\pi R}{T} = \frac{40000 \cdot 10^3}{24 \cdot 60 \cdot 60} \approx 1700 \text{ km} \cdot \text{h}^{-1}$.

"impesanteur" dans un ascenseur: à l'éq dans l'ascenseur.



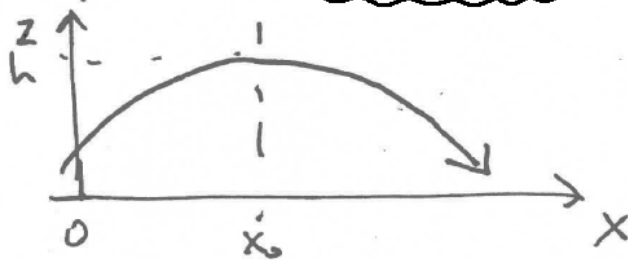
Il faut que $\vec{F}_{ie} + \vec{P} = \vec{0}$, de sorte que $\vec{R} = \vec{0}$ au niveau du sol de l'ascenseur:

$$-m\vec{a}_e + m\vec{g} = \vec{0} \Rightarrow \boxed{\vec{a}_e = \vec{g}}$$

L'ascenseur doit lui-même être en chute libre, tout comme son occupant.

C'est également le cas si l'ascenseur:
 * ralentit alors qu'il est en train de monter.
 * accélère vers le bas.

Vol parabolique en avion



$$z = -a(x-x_0)^2 + h$$

$$x = v_0 t + x_0 \text{ par ex}$$

$$\Rightarrow z = -a v_0^2 t^2 + h$$

$$\Rightarrow \dot{z} = -2a v_0^2 t$$

$\ddot{z} = -2a v_0^2$] accélération de l'avion vers le bas

Si l'FD à un objet dans l'avion: avec $2a v_0^2 = g$:

à l'éq dans l'avion: $\vec{0} = m\vec{g} - m\vec{a}_{\text{av}} \Rightarrow$ impesanteur

