

MP2 - DS-3bis (CCS-Mines) - Physique - 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 : Mécanique du transport ferroviaire (d'après CCS-MP-2024)	élève	prof	max
Q.19	<ul style="list-style-type: none"> • Schéma avec plusieurs wagons (Σ_1) et une locomotive (Σ_2) • Représentation de $\vec{F}_{r/1}$ verticales, au niveau de chaque roue de wagon • Représentation de $\vec{P}_1 = M_c \vec{g}$ pour la totalité des wagons, et de $\vec{F}_{\Sigma_2 \rightarrow \Sigma_1}$ • TCI ou PFD à Σ_1 dans $\mathcal{R}_{sol} = \mathcal{R}_{galiléen}$ • $M_c \vec{g} + 40 \vec{F}_{r/1} + \vec{F}_{\Sigma_2 \rightarrow \Sigma_1} = M_c \vec{a}_0$ • En projection sur l'horizontale : $\vec{F}_{\Sigma_2 \rightarrow \Sigma_1} = M_c \vec{a}_0$ 			3
Q.20	<ul style="list-style-type: none"> • Schéma de la locomotive (ou forces d'une autre couleur sur le précédent) • Représentation de $\vec{P}_2 = M_\ell \vec{g}$ et de $\vec{F}_{\Sigma_1 \rightarrow \Sigma_2} = -\vec{F}_{\Sigma_2 \rightarrow \Sigma_1}$ • Représentation de $\vec{F}_{r/2}$ de biais (ou de $\vec{N}_{r/2}$ et $\vec{T}_{r/2}$), pour chaque roue 			1.5
Q.21	<ul style="list-style-type: none"> • TCI ou PFD à Σ_2 dans $\mathcal{R}_{sol} = \mathcal{R}_{galiléen}$ • $M_\ell \vec{g} + 4(\vec{N}_{r/2} + \vec{T}_{r/2}) + \vec{F}_{\Sigma_1 \rightarrow \Sigma_2} = M_\ell \vec{a}_0$ • En projection sur l'horizontale : $4\vec{T}_{r/2} + \vec{F}_{\Sigma_1 \rightarrow \Sigma_2} = M_c \vec{a}_0$ • En utilisant la troisième loi de Newton $\vec{F}_{\Sigma_1 \rightarrow \Sigma_2} = -\vec{F}_{\Sigma_2 \rightarrow \Sigma_1} = -M_c \vec{a}_0$ • Finalement : $\vec{T}_{r/2} = \frac{M_c + M_\ell}{4} \vec{a}_0$ • BONUS si cohérent car $\vec{T}_{r/2}$ motrice 			2.5(+0.5)
Q.22	<ul style="list-style-type: none"> • Projection sur la verticale du TCI à $\Sigma_2 \Rightarrow \ \vec{N}_{r/2}\ = \frac{M_\ell g}{4}$ • Comme $\vec{T}_{r/2}$ selon $+\vec{u}_x$, $\vec{T}_{r/2} \cdot \vec{u}_x = \ \vec{T}_{r/2}\ = 0.1 f_a \ \vec{N}_{r/2}\ = 0.1 \frac{f_a M_\ell g}{4}$ • BONUS si $\ \vec{T}_{r/2}\ = 0.1 f_a \ \vec{N}_{r/2}\ < f_a \ \vec{N}_{r/2}\ \Rightarrow$ pas de glissement • $\vec{a}_0 = \ddot{x} \vec{u}_x \Rightarrow \frac{M_c + M_\ell}{4} \ddot{x} = 0.1 \frac{f_a M_\ell g}{4} \Rightarrow \ddot{x} = \frac{0.1 f_a M_\ell g}{M_\ell + M_c}$ • Intégration : $\dot{x} = \frac{0.1 f_a M_\ell g}{M_\ell + M_c} t \Rightarrow t_0 = v_0 \frac{M_\ell + M_c}{0.1 f_a M_\ell g}$ • $t_0 = 208 \text{ s} = 3 \text{ min } 28 \text{ s}$ • BONUS si ODG correct mais long pour atteindre une vitesse si faible! 			2.5(+1)
Q.23	<ul style="list-style-type: none"> • Schéma clair • Utilisation du projeté orthogonal H de A sur OI • Utilisation des angles dans le triangle OAI • $R_c = \frac{d_{AB}}{2 \cos \widehat{AIB}} = \frac{d_{AB}}{2 \sin \widehat{AOI}}$ 			2
Q.24	<ul style="list-style-type: none"> • Accélération nulle sur A_0A et BB_0 • $a = 0$ entre $t = 0$ et $t_1 = \frac{A_0A}{v_0}$ • Sur AB, accélération constante $\vec{a}_{AB} = -\frac{v_0^2}{R_c} \vec{u}_r$ • $a = \frac{v_0^2}{R_c}$ entre $t = t_1$ et $t_2 = t_1 + \frac{R_c \widehat{AOB}}{v_0} = t_1 + \frac{\pi R_c}{3v_0}$ • $a = 0$ entre t_2 et $t_3 = t_2 + \frac{BB_0}{v_0}$ • Courbe complète 			3
Q.25	<ul style="list-style-type: none"> • $a_c = \frac{v_0^2}{R_c} = 3.5 \text{ m.s}^{-2}$ • BONUS si supportable car environ "$\frac{1}{3}g$" sur le côté • Sur AB, accélération constante $\vec{a}_{AB} = -\frac{v_0^2}{R_c} \vec{u}_r$ • $a = \frac{v_0^2}{R_c}$ entre $t = t_1$ et $t_2 = t_1 + \frac{R_c \widehat{AOB}}{v_0} = t_1 + \frac{\pi R_c}{3v_0}$ • $a = 0$ entre t_2 et $t_3 = t_2 + \frac{BB_0}{v_0}$ • Courbe complète 			2.5(+0.5)

<p>Q.26</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Schéma virage du dessus • Schéma "coupe transverse" du train, avec pendule • Pendule qui fait un angle α avec la verticale apparente du wagon • Train incliné d'un angle β • Rail ext. surélevé d'après orientation pendule • Fig. 5 (droite) $\Rightarrow \alpha \simeq 0.04 \text{ rad} \simeq 2.3^\circ$ • PFD au pendule à l'éq. dans \mathcal{R}_{train} non galiléen dans le virage • $\vec{F}_{ic} = \vec{0}$ car éq dans \mathcal{R}_{train} • $\vec{P} + \vec{T} + \vec{F}_{ie} = \vec{0}$ • $\vec{T} = T \cos(\alpha + \beta) \vec{u}_y - T \sin(\alpha + \beta) \vec{u}_x$ • Projections sur \vec{u}_x et \vec{u}_y : $m \frac{v_0^2}{R_C} = T \sin(\alpha + \beta)$ et $mg = T \cos(\alpha + \beta)$ • $\tan(\alpha + \beta) = \frac{v_0^2}{g R_C}$ • $\beta = \arctan\left(\frac{v_0^2}{g R_C}\right) - \alpha$ • $\beta = 0.27 \text{ rad} \simeq 15^\circ$ • Rail espacés de 140 cm \Rightarrow surélévation de 35 – 40 cm • BONUS si valeur importante! 	<p>7.5(+0.5)</p>
<p>Q.27</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Mouvement circulaire uniforme de \mathcal{R}_t par rapport à \mathcal{R}_g • $\Omega_T = \frac{2\pi}{T_{sidéral}} = 7,29.10^{-5}$ 	<p>1</p>
<p>Q.28</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Schéma de la Terre avec vitesse du train • Expression de $F_{ic} = -2m\Omega_T \wedge \vec{v}_0$ • Force de Coriolis qui dévie vers la droite dans l'hémisphère Nord • Force vers l'Ouest sur Paris-Lyon • Rail concerné par le contact à l'ouest (à gauche sur Fig.7) • Reproduction schéma de la Fig.7 avec \vec{F}_{lat} et forces \vec{N} 	<p>3</p>
<p>Q.29</p>	<ul style="list-style-type: none"> • V diminue logiquement pour un matériau plus dur H grand) • V est logiquement proportionnel à la longueur de rail d • V augmente logiquement avec la force normale F_n appliquée 	<p>1.5</p>
<p>Q.30</p>	<ul style="list-style-type: none"> • $[k] = L^{-1}.T^2$ 	<p>0.5</p>
<p>Q.31</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Calcul de V_{sup} • Prise en compte du nombre N d'essieux • Prise en compte du nombre $2N$ de roues • $V_{sup} = k \frac{mg}{2H} d$ • Calcul de V_{lat} • Prise en compte de la force de Coriolis $\ \vec{F}_{ic}\ = 2m\Omega_T \sin\lambda v_0$ • $V_{lat} = k \frac{2m\Omega_T \sin\lambda v_0}{H} d$ • $\frac{V_{sup}}{V_{lat}} = \frac{g}{4\Omega_T \sin\lambda v_0}$ • $\frac{V_{sup}}{V_{lat}} \simeq 550$ • BONUS si cohérent car usure verticale bcp + gde ; pas négligeable cependant 	<p>4.5(+0.5)</p>
Total		<p>35</p>

Physique 2 : 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 $\frac{1}{4\pi\epsilon_0}$ $\oiint \vec{\mathcal{G}} \cdot d\vec{S} = -4\pi GM_{int}$ 			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 $\Rightarrow \vec{\mathcal{G}} = \mathcal{G}(r)\vec{u}_r$ <i>Méthode 1 : avec l'équation locale</i> 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 <i>Méthode 2 : avec le théorème de Gauss</i> 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
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 $\mu_{noyau} = 10\mu_{eau}$ cohérent $\mu_{noyau} = cste$ 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 3 : 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 $\mathcal{D}_{charges} \Rightarrow \vec{E}(M') = sym \vec{E}(M) = -\vec{E}(M)$ • BONUS si schéma avec $\vec{E}(M)$ et $\vec{E}(M')$			0.5(+0.5)
Q.A.3	• 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	• $(U_0 + u)^2 \approx U_0^2 + 2U_0 u$ • $\frac{1}{(e+z_0 + \xi)^2} \approx \frac{1}{(e+z_0)^2} - \frac{2\xi}{(e+z_0)^3}$ • 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	• 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

TOTAL

		68
--	--	----