

ANALOGIES ET DIFFERENCES

PHYSIQUE I : Interprétation d'un mouvement dans deux référentiels

A - Etude dans le référentiel R du laboratoire :

A-1 Les forces sont : le poids, la réaction et la force élastique.
Le poids et la réaction du support se compensent.

$\frac{d\vec{L}_o}{dt} = \vec{OM} \wedge \vec{f} = \vec{0}$: Il y a conservation du moment cinétique.

A-2-1 $\vec{L}_o = cte = \vec{L}_o(t=0) = \vec{0}$:

Le mouvement est rectiligne suivant l'axe Ox.

A-2-2 D'après la relation fondamentale, $m \frac{d^2 l}{dt^2} + k(l - l_o) = 0$: $\frac{d^2 l}{dt^2} + \frac{k}{m}(l - l_o) = 0$

$l = l_o + A \cos(\omega_o t) + B \sin(\omega_o t)$ avec $\omega_o = \sqrt{\frac{k}{m}}$.

A $t=0$, $l = 1.2l_o$ et $\frac{dl}{dt} = 0$ alors $A = 0.2l_o$ et $B = 0$: $l = l_o + 0.2l_o \cos(\omega_o t)$

et $l \in [0.8l_o, 1.2l_o]$

A-3-1 $\vec{L}_o = mr^2 \left(\frac{d\theta}{dt} \right) \vec{k}$

$\vec{L}_o = cte = \vec{L}_o(t=0) = ml_1^2 \omega \vec{k}$

A-3-2 La tension dérive d'une énergie potentielle, $E_p = \frac{1}{2} k (r - l_o)^2$

Il n'y a pas à tenir compte de l'énergie potentielle de pesanteur car le mouvement est dans un plan perpendiculaire à \vec{g} . E_p est constante.

Le poids et la réaction ne travaillent pas ici. Il y a conservation de l'énergie mécanique car la tension dérive d'une énergie potentielle.

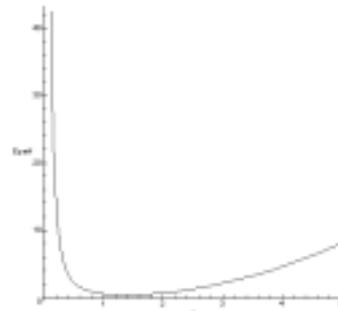
$$E_m = \frac{1}{2} ml_1^2 \omega^2 + \frac{1}{2} k (l_1 - l_o)^2$$

$$E_m = \frac{1}{2} m \left(\left(\frac{dr}{dt} \right)^2 + r^2 \left(\frac{d\theta}{dt} \right)^2 \right) + \frac{1}{2} k (r - l_o)^2.$$

A-3-3 $E_m = \frac{1}{2} m \left(\frac{dr}{dt} \right)^2 + \left(\frac{1}{2} m \frac{l_1^4 \omega^2}{r^2} + \frac{1}{2} k (r - l_o)^2 \right)$

$$E_{p_{\text{eff}}} = \frac{1}{2} m \frac{l_1^4 \omega^2}{r^2} + \frac{1}{2} k (r - l_o)^2$$

NB : (G) = graphe.

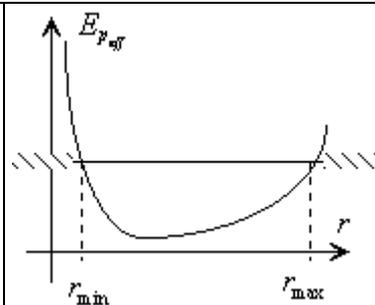


A-3-4 Si on superpose au graphe précédent, la droite $E_m = cte$, la trajectoire est toujours bornée entre 2 cercles de rayons r_{min} et r_{max} . La masse ne peut donc pas s'éloigner indéfiniment.

Autre méthode possible :

Comme L est constant, OM est borné donc M ne peut aller à l'infini

NB : Chaque correcteur appréciera une réponse à sa juste valeur.



A-3-5 La vitesse ne peut s'annuler à cause de la conservation du moment cinétique.

A-3-6 La distance r ne peut s'annuler à cause de la conservation du moment cinétique.

On peut le constater aussi sur la barrière de potentielle, $r > r_{min}$.

A-4-1 Si $r = l_1$ est constant, à cause de la conservation du moment cinétique, $\frac{d\theta}{dt} = \frac{ml_1^2\omega}{mr^2} = \omega$: le mouvement est circulaire uniforme.

A-4-2 Le mouvement circulaire correspond au minimum de $E_{p_{eff}}$ pour $r=l_1$.

Or, $\frac{dE_{p_{eff}}}{dr} = -m \frac{l_1^4 \omega^2}{r^3} + k(r-l_o) = 0$ pour $r=l_1$ alors $m \frac{l_1^4 \omega^2}{l_1^3} = k(l_1 - l_o) : (k - m\omega^2)l_1 = kl_o :$

$$l_1 = \frac{kl_o}{k - m\omega^2} \text{ si } \omega < \sqrt{\frac{k}{m}}.$$

Autre méthode :

On peut utiliser la base de Frenet : $m \frac{v^2}{l_1} = k(l_1 - l_o) = m \frac{l_1^2 \omega^2}{l_1}$ alors $l_1 = \frac{kl_o}{k - m\omega^2}$

B - Etude dans un référentiel R' en rotation uniforme autour d'un axe fixe :

B-1 $\vec{f}_{ie} = m\omega^2 r \vec{e}_r$; $\vec{f}_{ic} = -2m\omega \vec{k} \wedge \frac{dr}{dt} \vec{e}_r = -2m\omega \frac{dr}{dt} \vec{e}_\theta$

B-2 $\vec{f}_{ie} = m\omega^2 r \vec{e}_r$ dérive d'une énergie potentielle $E_p = -\frac{1}{2} m\omega^2 OM^2 = -\frac{1}{2} m\omega^2 r^2$ + démonstration(D)

B-3 La force de Coriolis ne travaille pas car orthogonale à la vitesse.

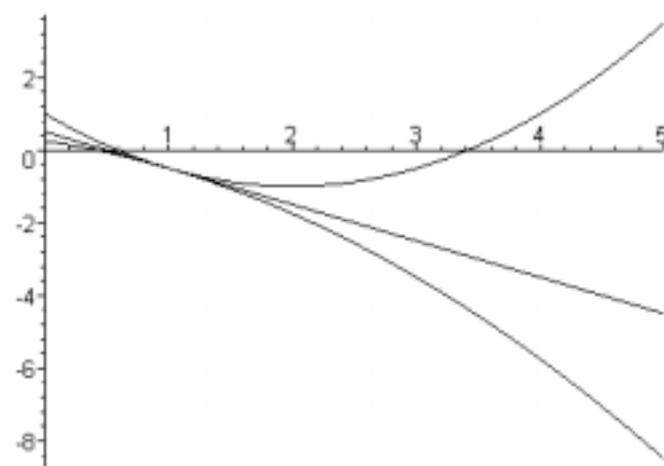
B-4 $E_p = \frac{1}{2} k(r-l_o)^2 - \frac{1}{2} m\omega^2 r^2$

$$\frac{dE_p}{dr} = k(r-l_o) - m\omega^2 r \text{ soit}$$

$$\frac{dE_p}{dr} = (k - m\omega^2)r - kl_o$$

On a 3 cas possibles :

- $\omega < \sqrt{\frac{k}{m}}$
- $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$
- $\omega > \sqrt{\frac{k}{m}}$



B-5 L'équilibre correspond à $\frac{dE_p}{dr} = 0$ alors $k(l_2 - l_o) = m\omega^2 l_2 : l_2 = \frac{kl_o}{k - m\omega^2}$ si $\omega < \sqrt{\frac{k}{m}}$.

L'équilibre est stable car on a un minimum d'énergie potentielle.

Le mouvement est circulaire uniforme.

B-6 On trouve $I_1=I_2$: les deux référentiels sont donc équivalents pour le mouvement circulaire et uniquement pour ce cas bien sûr !!

PHYSIQUE II : Transitoire thermique et électrique

C - Transitoire électrique :

C-1 $u_c(0^+) = 0$

car il y a conservation de l'énergie donc de la tension ;

$$i(0^+) = \frac{E}{R + R_g}$$

C-2 $E = (R + R_g)C \frac{du_c}{dt} + u_c$

C-3 $\tau = (R + R_g)C :$

temps caractéristique du transitoire : Après quelques τ , on atteint le régime permanent.

C-4 $u_c(t) = E \left(1 - \exp\left(-\frac{t}{\tau}\right) \right)$

C-5 $0.9E = E \left(1 - \exp\left(-\frac{t_1}{\tau}\right) \right)$ alors $t_1 = \ln(10)\tau = 2.3\tau$

C-6 (2) $e(t)$ et (1) $u_c(t)$

car il y a continuité de u_c

C-7 Couplage DC (AC "alternative current" étant réservé pour un signal sinusoïdal)

C-8 Au point P, on a un diviseur de tension : $u_c = \frac{RE}{R + R_o} = \frac{2}{3}E :$

$R = 2R_g : R_g = 50\Omega$

C-9 $E = 6V$

On mesure le temps de montée : $t_m = 4.5 * 0.1 = 0.45$ ms soit $\tau = 0.2$ ms

Compter 0 si on trace la tangente à l'origine (pas sur l'oscillo !!)(les candidats ont "normalement" fait des T_p et appris à utiliser l'oscilloscope).

Alors $C = \frac{\tau}{(R + R_g)} = 1.3\mu F$ (tolérance entre 1 et 1.5 μF)

C-10 Il faut que $T > 8 * 2 * 0.1 = 1.6$ ms soit $f < 625$ Hz.

C-11 On permute R et C ou on utilise la touche (-CH1) et (ADD) de l'oscilloscope ou on dispose d'oscilloscopes à entrée différentielle,.....

D - Transitoire thermique :

D-1 A pression constante, $\delta Q = dH$.

On peut aussi accepter $\delta Q = dU$ car les liquides sont quasiment incompressibles.

D-2 $dH = (\Gamma + mc)dT = \delta Q = -k(T - T_{ext})dt + \frac{U^2}{R}dt$

PS : On peut aussi admettre $dH = \delta Q + \delta W_e = -k(T - T_{ext})dt + \frac{U^2}{R}dt$

Alors $\frac{dT}{dt} + \frac{k}{\Gamma + mc}T = \frac{k}{\Gamma + mc} \left(\frac{U^2}{Rk} + T_{ext} \right)$ alors

$\tau = \frac{mc + \Gamma}{k}$ et $T_M = \frac{U^2}{Rk} + T_{ext}$

T_M est la température en régime permanent : l'effet joule compense alors les fuites thermiques.

D-3 $dH = (\Gamma + mc)dT = \delta Q = -k(T - T_{ext})dt$: $\frac{dT}{dt} + \frac{k}{\Gamma + mc}T = \frac{k}{\Gamma + mc}T_{ext}$

$$T(t) = T_{ext} + (T_o - T_{ext})\exp\left(-\frac{t}{\tau}\right)$$

D-4 On trace la tangente à l'origine : $\tau = 120s$ (tolérance entre 100 et 150 s)

et $T_{ext} = 20^\circ C$

Alors $k = \frac{mc + \Gamma}{\tau} = 7.38 \text{ W/K}$.

D-5 On lit $T_o = 45^\circ C$. $\Delta S_{calorimètre} = \int_{T_o}^{T_{ext}} \frac{\Gamma dT}{T} = \Gamma \ln\left(\frac{T_{ext}}{T_o}\right) = -4.09 \text{ J.K}^{-1}$

$$\Delta S_{eau} = \int_{T_o}^{T_{ext}} \frac{mcdT}{T} = mc \ln\left(\frac{T_{ext}}{T_o}\right) = -68.41 \text{ J.K}^{-1}$$

$$S_e = (mc + \Gamma) \frac{T_{ext} - T_o}{T_{ext}} = -75.56 \text{ J.K}^{-1}$$

$$S_c = \Delta S_{eau} + \Delta S_{calorimètre} - S_e = 3.05 \text{ J.K}^{-1} > 0$$

Cela traduit l'irréversibilité de la transformation.