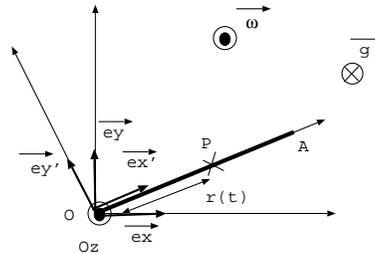


DM 2 de physique

I. Ball-trap

Au ball-trap, un galet P de masse m considéré comme ponctuel peut se déplacer sans frottement le long d'un bras horizontal OA de longueur L . Ce bras tourne à la vitesse angulaire ω constante autour de l'axe Oz vertical. On note $\mathcal{R}(O, \vec{e}_x, \vec{e}_y, \vec{e}_z)$ le référentiel terrestre supposé galiléen et $\mathcal{R}'(O, \vec{e}_x', \vec{e}_y', \vec{e}_z')$ le référentiel mobile lié au bras (la direction \vec{e}_x' est celle de OA). On repère la position du galet P sur le bras par la distance $x(t) = OP$. Initialement P est immobile par rapport au bras et $x(t=0) = L/4$.

On donne la vue de dessus du dispositif:



1. Préciser le mouvement de \mathcal{R}' dans \mathcal{R} et dresser un bilan des forces exercées sur P dans \mathcal{R}' . Exprimer ces forces en fonction des données et des vecteurs de base \vec{e}_x', \vec{e}_y' et \vec{e}_z' . Pour la réaction du support on note R_x, R_y et R_z les composantes sur les vecteurs \vec{e}_x', \vec{e}_y' et \vec{e}_z' .
2. Dédurre de l'application de la relation fondamentale de la dynamique appliquée à P dans \mathcal{R}' que $x(t)$ vérifie l'équation différentielle $\ddot{x} - \omega^2 x = 0$.
3. En déduire l'expression de $x(t)$ en fonction de L, ω et t .
4. Exprimer la vitesse relative du galet à l'instant t en fonction de L, ω, t et d'un des vecteurs de base de \mathcal{R}' .
5. Exprimer la vitesse d'entraînement du galet à l'instant t en fonction de L, ω, t et d'un des vecteurs de base de \mathcal{R}' .
6. On donne le code python suivant dont l'exécution donne la courbe en annexe 1:

```

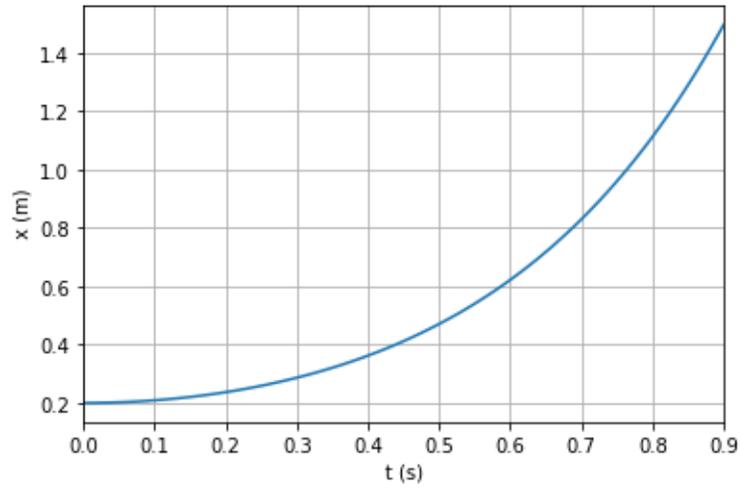
1 import matplotlib.pyplot as plt
2 import numpy as np
3 L=.....
4 omega= 3
5 t=np.linspace(.....,100)
6 c=.....
7 plt.plot(t,c)
8 plt.grid()
9 plt.xlabel('.....')
10 plt.ylabel('..... ')
11 plt.show()

```

- 6.a. Compléter le code en recopiant sur votre copie les lignes à compléter.
- 6.b. Dédurre de la courbe l'instant t_f pour lequel le galet quitte le bras du ball-trap. Evaluer à partir de la courbe, la valeur de la norme de la vitesse relative à cet instant. Comparer à la valeur attendue par la théorie pour la norme de la vitesse relative à t_f en utilisant la question 4.
- 6.c. Utiliser la valeur de t_f trouvée pour calculer la valeur de la norme de la vitesse d'entraînement à t_f et la valeur de l'angle $\theta(t_f)$ balayé par le bras entre l'instant $t=0$ (avec $\theta(t=0)=0$) et l'instant t_f .
- 6.d. Sur le rapporteur en annexe, tracer la position du bras OA à l'instant t_f (on prend pour le schéma un bras de longueur 5 cm). Ajouter à cet instant, les vecteurs vitesses relative et vitesse d'entraînement du galet. On prend pour échelle 1 m.s^{-1} est représenté par 1 cm . En déduire le tracé du vecteur vitesse absolue du galet à l'instant t_f . En déduire la valeur de la vitesse du galet par rapport au sol au moment où il est expulsé.

NOM:

Annexe 1:



Annexe 2:

