

# Problème : cordes vibrantes

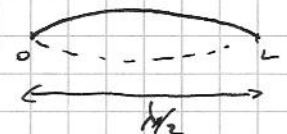
1) Il s'agit d'ondes stationnaires.

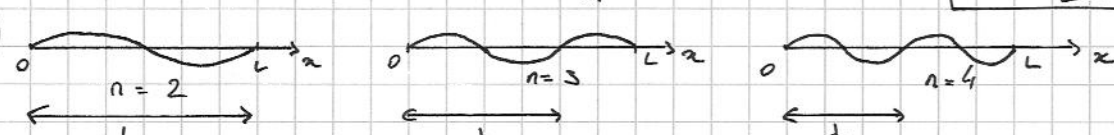
noeud : lieu de la corde où l'amplitude des oscillations est nulle.

ventre : lieu de la corde où l'amplitude des oscillations est maximale.

2)  $k = \frac{2\pi}{\lambda}$  donc  $[k] = \text{m}^{-1}$  (ou  $\text{rad. m}^{-1}$ )

3) On a  $k = \frac{\omega}{c}$ . Or  $k = \frac{2\pi}{\lambda}$  et  $\omega = 2\pi f$  donc  
 $\frac{2\pi}{\lambda} = \frac{2\pi f}{c}$  d'où  $\lambda = \frac{c}{f}$

4)  On constate que  $\frac{\lambda_1}{2} = L$  d'où  $\lambda_1 = 2L$   
 et comme  $f_1 = \frac{c}{\lambda_1}$ , on a aussi  $f_1 = \frac{c}{2L}$

5) 

6)  $\lambda_2 = L$   $\lambda_3 = \frac{2L}{3}$   $\lambda_4 = \frac{L}{2}$   
 $f_2 = \frac{c}{L}$   $f_3 = \frac{3c}{2L}$   $f_4 = \frac{2c}{L}$

7) On peut généraliser les résultats précédents pour le mode  $n$  :

$\lambda_n = \frac{2L}{n}$  et  $f_n = \frac{nc}{2L}$

Puis, comme  $k_n = \frac{2\pi}{\lambda_n}$  il vient  $k_n = \frac{n\pi}{L}$

8) La fonction  $y_3(x,t) = A_3 \sin(c_3 t) \sin(k_3 x)$  est tout le temps nulle dès que  $\sin(k_3 x) = 0$  soit

$$k_3 x_i = i\pi \quad (\text{avec } i \text{ entier}) \Leftrightarrow \frac{3\pi}{L} x_i = i\pi$$

$$\Leftrightarrow x_i = i \frac{L}{3} \quad \text{les positions des noeuds sont données}$$

par  $i = 0, 1, 2, 3$  soit  $x_1 = 0$ ,  $x_2 = \frac{L}{3}$ ,  $x_3 = \frac{2L}{3}$ ,  $x_4 = L$  (4 noeuds)

9)  $y(x,t) = A \sin(\omega t) \sin(kx) = \frac{A}{2} \cos(\omega t - kx) - \frac{A}{2} \cos(\omega t + kx)$

ce qui s'identifie à la formule proposée avec  $A' = \frac{A}{2}$  et  $B' = -\frac{A}{2}$

10) Cette écriture s'interprète comme la superposition de deux ondes progressives, l'une se propageant vers  $+\vec{u}_x$  et l'autre vers  $-\vec{u}_x$ .

11)  $\left[ \frac{\sqrt{N}}{\sqrt{\mu}} \right] = \sqrt{\frac{N}{\mu}} = \sqrt{\frac{\text{kg} \cdot \text{m} \cdot \text{s}^{-2}}{\text{kg} \cdot \text{m}^{-1}}} = \sqrt{\text{m}^2 \cdot \text{s}^{-2}} = \text{m} \cdot \text{s}^{-1}$  ce qui est bien la dimension de  $c$ .

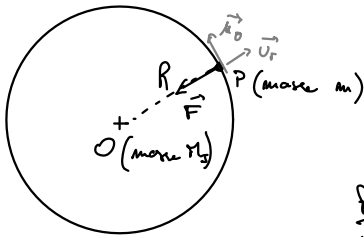
12)  $\mu$  varie  $\rightarrow c$  varie  $\rightarrow f_1 = \frac{c}{2L}$  varie ( $L$  constante et  $T$  constante)

13)  $\lambda_{12} = f_1 2^{12/n} = 2 f_1 = 2 \cdot \frac{c}{2L} = \frac{c}{L} \rightarrow$  il faut diviser la longueur par 2  
 $\rightarrow$  corde au milieu de la corde.

# La serele Joro

(Source : ESA HP 2021)

1)



On étudie le syst {P} sous le ref. jupitérocentrique  
supposé galiléen.

$$\text{P.D.} : m \vec{a} = -G \frac{M_J m}{R^2} \vec{u}_r$$

$$\text{/} \vec{u}_r \quad -m \frac{v^2}{R} = -G \frac{M_J m}{R^2} \quad \text{d'où } v = \sqrt{\frac{G M_J}{R}}$$

Le satellite parcourt la distance  $2\pi R$  pendant la durée  $T$  à la vitesse  $v$  :

$$2\pi R = v T \Rightarrow 4\pi^2 R^2 = \frac{G M_J}{R} T^2 \Rightarrow \boxed{\frac{T^2}{R^3} = \frac{4\pi^2}{G M_J} = \text{cte}}$$

3<sup>ème</sup> loi de Kepler

On obtient ainsi :  $M_J = \frac{4\pi^2}{G} \frac{R^3}{T^2}$

AN: moyenne sur les 4 satellites :

$$M_J = 1,90 \cdot 10^{27} \text{ kg}$$

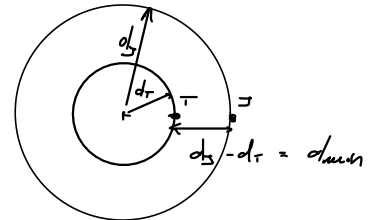
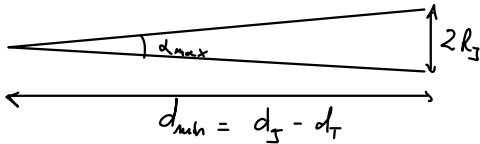
On trouve une valeur proche de celle du sujet (écart de 3,7%)

2)

$$\rho = \frac{M_J}{\frac{4}{3}\pi R_J^3}$$

AN:  $\rho = 1,3 \cdot 10^3 \text{ kg/m}^3$

3)



L'angle  $\alpha$  étant petit :

$$\alpha = \frac{2R_J}{d_J - d_T}$$

AN:  $\alpha = 2,2 \cdot 10^{-4} \text{ rad}$

4) 3<sup>ème</sup> loi de Kepler :  $\frac{T_J^2}{d_J^3} = \frac{T_T^2}{d_T^2} \left( = \frac{4\pi^2}{G M_{\text{ Soleil}}} \right)$

$$\Rightarrow \boxed{T_J = T_T \left( \frac{d_J}{d_T} \right)^{3/2}} \quad \text{AN: } T_J = 433 \cdot 10^3 \text{ jours} = 11 \text{ ans et } 313 \text{ jours}$$

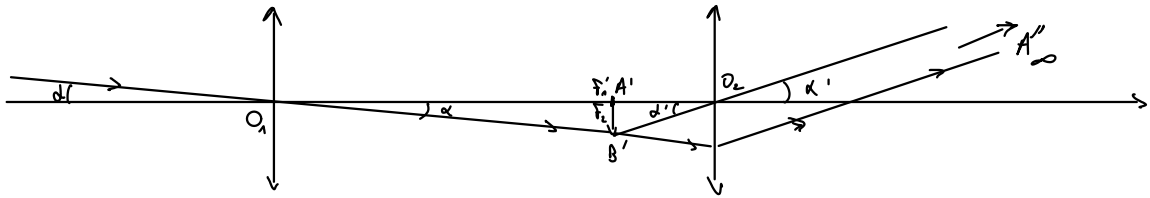
5) Pour que l'œil s'accommode pas, il faut que la lunette envoie une source à l'infini.

$$A_o \xrightarrow{(d_o)} F'_1 = F_2 \xrightarrow{(h_e)} A_\infty \quad \text{il faut donc que } F'_1 = F_2$$

des foyers  $F$  et  $F'$  de ce système sont à l'infini, il n'a donc pas de foyers :

c'est un système afocal.

- 6) Conditions de Gauss :  $\rightarrow$  les rayons sont peu inclinés par rapport à l'axe optique  
 $\rightarrow$  les rayons sont peu écartés de l'axe optique au point d'incidence.



- 7) Les angles étant petits (cond. de Gauss) :  $\alpha \approx \tan \alpha$  et  $\alpha' \approx \tan \alpha'$

Ainsi  $\alpha \approx \frac{AB}{f_1}$  et  $\alpha' \approx \frac{A'B'}{f_2}$  d'où  $G = \frac{f_1}{f_2}$  AN :  $G = 10$

Cela donne  $\alpha' = G\alpha = 2,2 \cdot 10^{-3} \text{ rad} = 0,13^\circ = 7,6'$

$\alpha' > \epsilon_{\text{oeil}}$  donc Jupiter est observable alors qu'elle ne l'était pas à l'œil nu ( $\alpha = 0,76' < \epsilon_{\text{oeil}}$ ).

- 8) Sur Terre :  $E_c = \frac{1}{2} m v_0^2$  et  $E_p = -\frac{G M_T m}{R_T}$

À l'infini :  $E_c \rightarrow 0$  et  $E_p \rightarrow 0$

Conservation de  $E_{\text{méc}}$  :  $\frac{1}{2} m v_0^2 - \frac{G M_T m}{R_T} = 0 + 0$

On obtient ainsi :  $v_0 = \sqrt{\frac{2 G M_T}{R_T}}$  AN :  $v_0 = 11 \cdot 10^3 \text{ m/s}$

## La marche à pied

### I.1 – Marcher en montagne

**Q1.** Puissance d'une force :  $P(\vec{F}) = \vec{F} \cdot \vec{v}$

L'énoncé précise que « la réaction s'applique à chaque instant en un point de **vitesse nulle** ». On a par conséquent :  $P(\vec{R}) = \vec{R} \cdot \vec{0} = 0$

La puissance de la réaction du sol sur le pied est nulle.

**Q2.** Energie potentielle de pesanteur d'un point placé en  $I$  :  $E_p = m g z_I + cste$

**Q3.** Energie cinétique du point  $I$  :  $E_c = 1/2 m v_I^2$

Or, au point A et au point B, le randonneur est à l'arrêt :  $v_A = v_B = 0$ .

On en déduit  $E_c(A) = E_c(B) = 0$  et donc :  $\Delta E_{c,AB} = 0$

**Q4.** L'énergie mécanique est la somme de l'énergie cinétique et potentielle :  $E_m = E_c + E_p$

On en déduit la variation d'énergie mécanique :  $\Delta E_m = \Delta(E_c + E_p) = \Delta E_c + \Delta E_p = 0 + \Delta E_p$

$$\Leftrightarrow \Delta E_{m,AB} = \Delta E_{p,AB} = E_p(B) - E_p(A) = m g z_B + cste - (m g z_A + cste)$$

$$\Leftrightarrow \Delta E_{m,AB} = m g (z_B - z_A) = m g h$$

**Q5.** Application numérique ( $h$  correspond au dénivelé) :  $\Delta E_{m,AB}(h = 1 \text{ km}) = 60 \times 10 \times 10^3 = 6 \times 10^5 \text{ J}$

**Q6.** Sans dénivelé,  $h = 0$  et donc  $\Delta E_{m,AB}(h = 0) = 0$ .

$\Delta E_{m,AB}(h = 1 \text{ km}) > \Delta E_{m,AB}(h = 0)$  qui fait référence à la phrase d'introduction « marcher en montée est plus fatiguant que marcher à plat ».

**Q7.** Énergie dépensée dans une journée normale :  $E_n = 12 \text{ MJ}$ . Soit :  $6 \times 10^5 / 12 \times 10^6 = 5\%$

5 % paraît peu pour une randonnée de 3h. Il faut noter que les hypothèses utilisées pour calculer l'énergie nécessaire au randonneur sont très simplificatrices, ce qui peut expliquer ce faible résultat.

**Q8.** A priori la somme des deux énergies, soit 12,6 MJ.