



Physique

## S'entraîner à projeter

Principe de l'entraînement quotidien :

- Traiter les deux exemples pour la journée.
- Vérifier sur cahier-de-prepa que c'est juste.
- Cocher le smiley qui correspond :
  - Si c'est juste : refaire l'exemple trois jours plus tard
  - Si c'est faux : comprendre l'erreur, et refaire l'exemple le lendemain.
  - Et ainsi de suite, jusqu'à avoir juste à toutes les projections plusieurs jours de suite.

### I Premier passage

- Les vecteurs  $\vec{u}_{...}$  sont tous des vecteurs unitaires.
- Toutes les projections seront exprimées en fonction de la norme du vecteur à projeter, avec  $R_N$  la norme de  $\vec{R}_N$ ,  $g$  la norme de  $\vec{g}$ ,  $T$  la norme de  $\vec{T}$  ...

#### I.1 Mardi 9 décembre

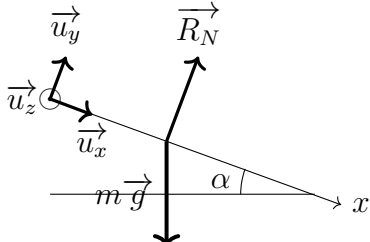



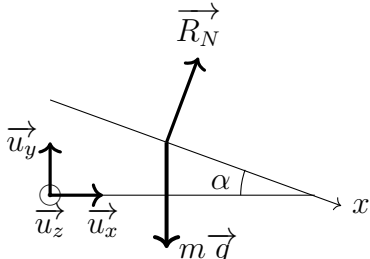



<p>Exprimer <math>\vec{g}</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>	
<p>Exprimer <math>\vec{u}_r</math> et <math>\vec{u}_\theta</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y)</math>.</p>	

#### I.2 Mercredi 10 décembre

<p>Exprimer <math>\vec{g}</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>	
<p>Exprimer <math>\vec{u}_x</math> et <math>\vec{u}_y</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)</math>.</p>	

### I.3 Jeudi 11 décembre

Dans les deux situations ci-dessous  $\vec{R}_N$  est perpendiculaire au plan incliné.

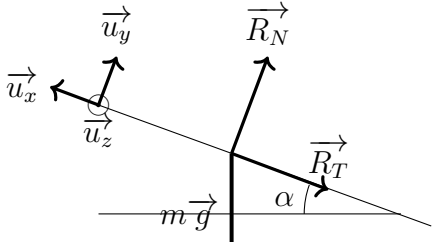



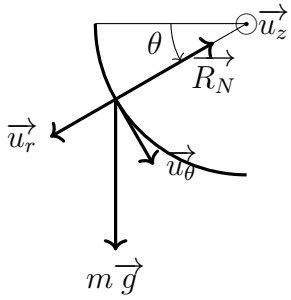



 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{R}_N</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{R}_N</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  

### I.4 Vendredi 12 décembre

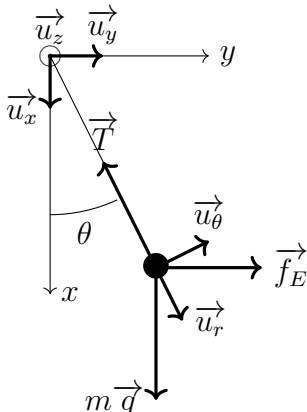



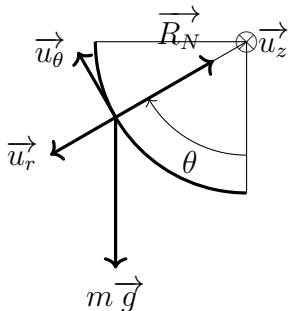



 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{T}</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{T}</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)</math></p>		  

## I.5 Samedi 13 décembre

Dans la première situation ci-dessous  $\vec{R}_N$  est perpendiculaire au plan incliné.

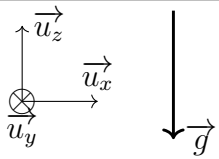

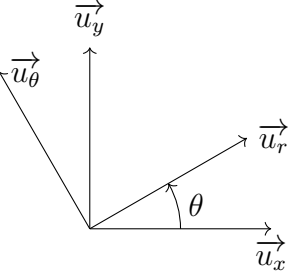


 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math>, <math>\vec{R}_N</math> et <math>\vec{R}_T</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{R}_N</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)</math></p>		  

## I.6 Dimanche 14 décembre

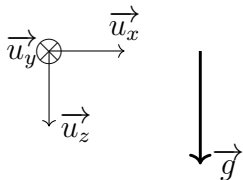



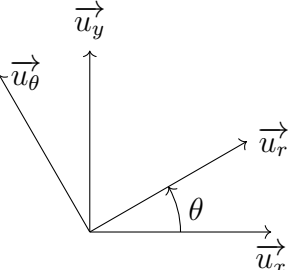



 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math>, <math>\vec{f}_E</math>, <math>\vec{T}</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{R}_N</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)</math></p>		  

## II Deuxième passage : indiquer le jour où il faut le refaire pour la deuxième fois

### II.1 ..... décembre

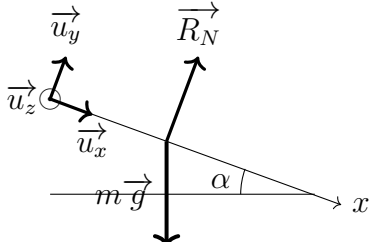



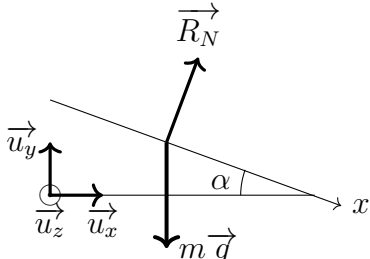



 <p>Exprimer <math>\vec{g}</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>\vec{u}_r</math> et <math>\vec{u}_\theta</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y)</math>.</p>		  

### II.2 ..... décembre

 <p>Exprimer <math>\vec{g}</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>\vec{u}_x</math> et <math>\vec{u}_y</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)</math>.</p>		  

### II.3 ..... décembre

Dans les deux situations ci-dessous  $\vec{R}_N$  est perpendiculaire au plan incliné.

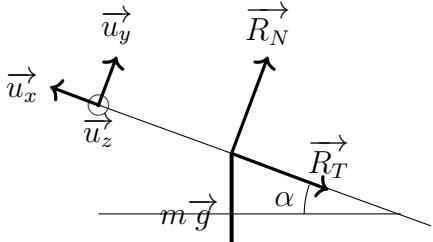



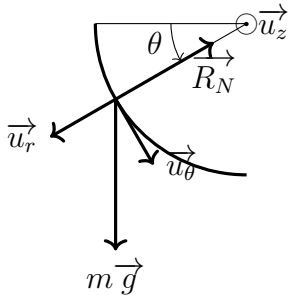



 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{R}_N</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{R}_N</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  

### II.4 ..... décembre

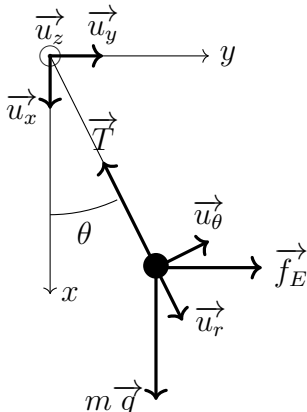



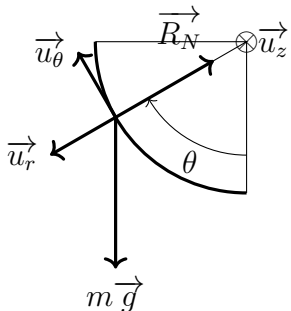
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{T}</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{T}</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)</math></p>		  

## II.5 ..... décembre

Dans la première situation ci-dessous  $\vec{R}_N$  est perpendiculaire au plan incliné.

 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math>, <math>\vec{R}_N</math> et <math>\vec{R}_T</math> dans la base <math>(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{R}_N</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)</math></p>		  

## II.6 ..... décembre

 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math>, <math>\vec{f}_E</math>, <math>\vec{T}</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)</math></p>		  
 <p>Exprimer <math>m\vec{g}</math> et <math>\vec{R}_N</math> dans la base <math>(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)</math></p>		