



Physique

S'entraîner à projeter

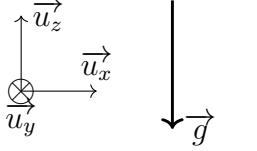
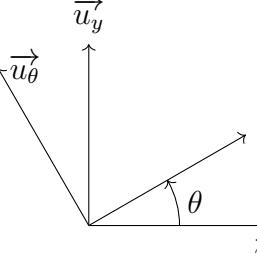
Principe de l'entraînement quotidien :

- 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.

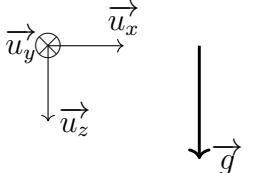
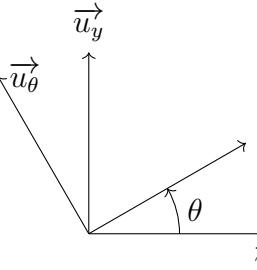
I Premier passage

- Les vecteurs \vec{u}_{\dots} 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

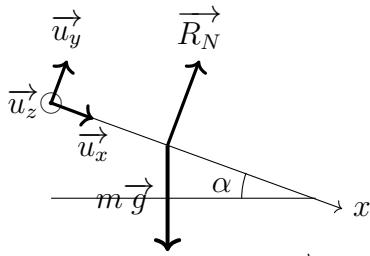
 Exprimer \vec{g} dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$		  
 Exprimer \vec{u}_r et \vec{u}_θ dans la base (\vec{u}_x, \vec{u}_y) .		  

I.2 Mercredi 10 décembre

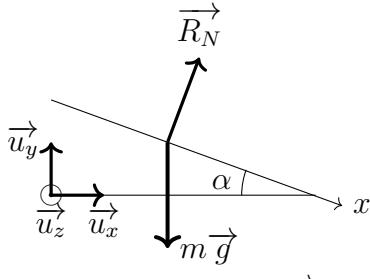
 Exprimer \vec{g} dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$		  
 Exprimer \vec{u}_x et \vec{u}_y dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)$.		  

I.3 Jeudi 11 décembre

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



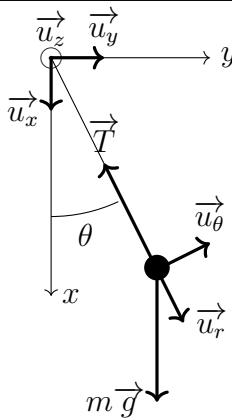
Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{R}_N dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$



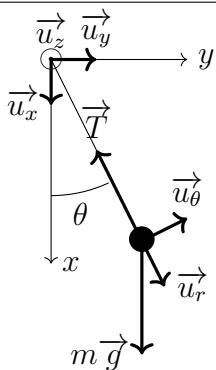
Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{R}_N dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$



I.4 Vendredi 12 décembre



Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{T} dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$

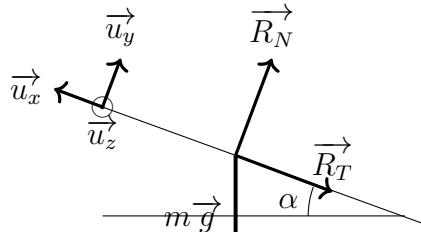


Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{T} dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)$

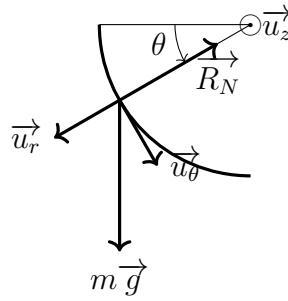


I.5 Samedi 13 décembre

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



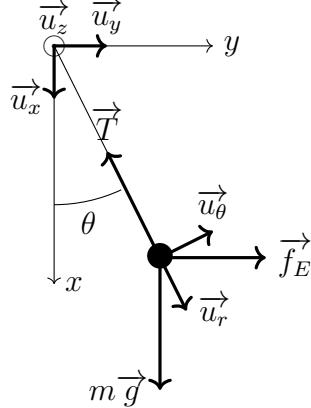
Exprimer $m \vec{g}$, \vec{R}_N et \vec{R}_T dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$



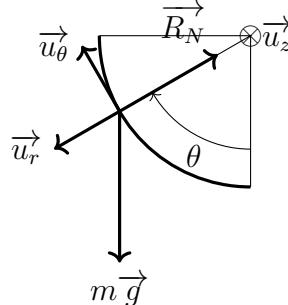
Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{R}_N dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)$



I.6 Dimanche 14 décembre



Exprimer $m \vec{g}$, \vec{f}_E , \vec{T} dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)$



Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{R}_N dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)$



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

II.1 décembre

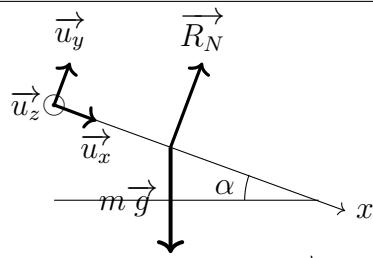
<p>Exprimer \vec{g} dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$</p>	
<p>Exprimer \vec{u}_r et \vec{u}_θ dans la base (\vec{u}_x, \vec{u}_y).</p>	

II.2 décembre

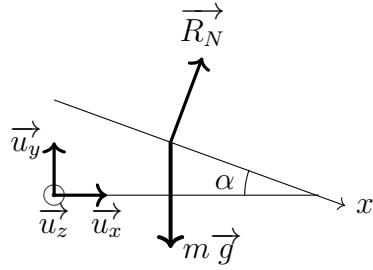
<p>Exprimer \vec{g} dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$</p>	
<p>Exprimer \vec{u}_x et \vec{u}_y dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)$.</p>	

II.3 décembre

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



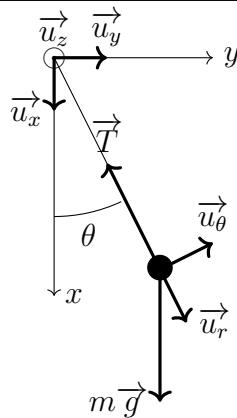
Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{R}_N dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$



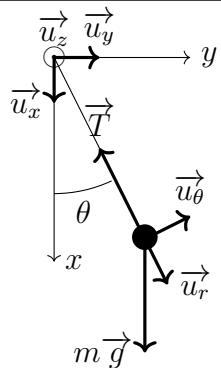
Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{R}_N dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$



II.4 décembre



Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{T} dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$

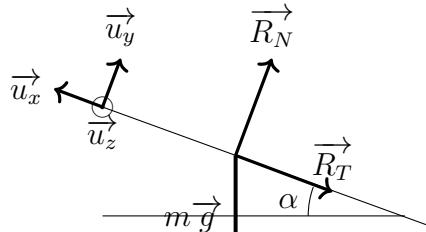


Exprimer $m \vec{g}$ et \vec{T} dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)$

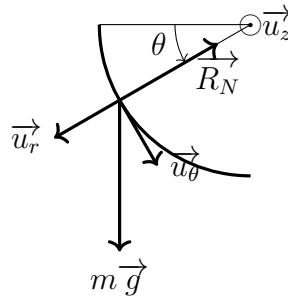


II.5 décembre

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



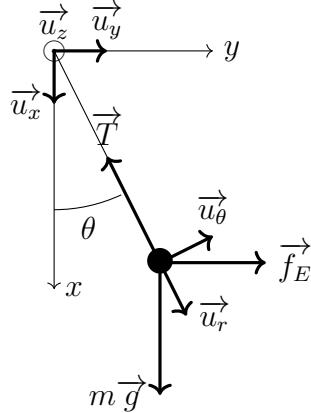
Exprimer $m\vec{g}$, \vec{R}_N et \vec{R}_T dans la base $(\vec{u}_x, \vec{u}_y, \vec{u}_z)$



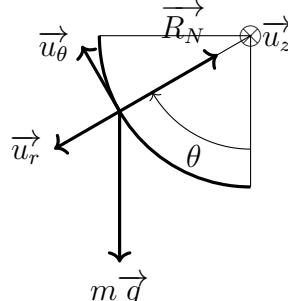
Exprimer $m\vec{g}$ et \vec{R}_N dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)$



II.6 décembre



Exprimer $m\vec{g}$, \vec{f}_E , \vec{T} dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)$



Exprimer $m\vec{g}$ et \vec{R}_N dans la base $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_z)$

