



## Cinématique et dynamique

Ce document est mis à disposition selon les termes de la licence Creative Commons "Attribution – Pas d'utilisation commerciale – Partage dans les mêmes conditions 4.0 International".



### Révisions

#### Exercice 1 : Piste de décollage



Pour décoller un avion doit atteindre la vitesse de  $v_d = 180 \text{ km h}^{-1}$  en bout de piste. Quelle est la longueur minimale  $L$  de la piste de décollage si l'avion accélère uniformément à la valeur  $a = 2,5 \text{ m s}^{-2}$  ?

#### Exercice 2 : Accélération de voiture



Une voiture se déplace en ligne droite. Initialement à l'arrêt, elle subit une accélération constante valant  $a_0$  pendant une durée  $\tau_1$ , puis continue à vitesse constante pendant une durée  $\tau_2$ .

- ① Quelle est la vitesse  $v_1$  du véhicule à la date  $t = \tau_1$  ?
- ② Quelle est la distance parcourue durant  $\tau_1$  ?
- ③ Quelle est la distance totale parcourue en fonction de  $a_0$ ,  $\tau_1$  et  $\tau_2$  ?

#### Exercice 3 : Composante de vecteurs



On considère deux points  $A$  et  $B$  tels que la droite  $(AB)$  soit parallèle à la droite  $(Oy)$ . Le vecteur  $\vec{OA}$  fait un angle  $\theta$  avec l'axe  $(Ox)$ .

Exprimer les composantes des vecteurs suivants dans le repère  $(O, \vec{e}_x, \vec{e}_y)$  en fonction de  $a = \|\vec{OA}\|$ ,  $b = \|\vec{AB}\|$  et de l'angle  $\theta$  :

- ① le vecteur  $\vec{OA}$  ;
- ② le vecteur  $\vec{OB}$  ;
- ③ le vecteur  $\vec{OA} + \vec{OB}$  ;
- ④ le vecteur  $\vec{OA} - \vec{OB}$ .

**Exercice 4 : Mouvement hélicoïdal - dérivé de vecteur**



Le point matériel M de coordonnées cartésiennes  $(x, y, z)$  décrit une trajectoire hélicoïdale, c'est par exemple le cas d'une particule chargée dans un champ magnétique, définie par les équations :

$$\begin{cases} x(t) = a \cos(\omega t) \\ y(t) = a \sin(\omega t) \\ z(t) = bt. \end{cases} \quad (1)$$

- ① Déterminer la vitesse  $\vec{v}(M)$  dans la base cartésienne
- ② Déterminer la norme de la vitesse
- ③ Déterminer l'accélération  $\vec{a}(M)$  dans la base cartésienne
- ④ Déterminer la norme de l'accélération.
- ⑤ Tracer la trajectoire dans un plan  $(x, y)$  puis en 3D.

**Exercice 5 : Loi de la jungle.**



Un lion chasse une gazelle. Il court à la vitesse constante de  $5,0 \text{ m s}^{-1}$ . La gazelle aperçoit le lion quand il est à  $10 \text{ m}$  de distance. Elle se met alors en fuite en accélérant à  $2,0 \text{ m s}^{-2}$ . Pour rattraper la gazelle, le lion se met aussi à accélérer au même instant à  $3,0 \text{ m s}^{-2}$ .

- ① Combien de temps mettra le lion à rattraper la gazelle ?
- ② Quelle distance aura parcouru la gazelle avant de se faire dévorer ?

**Exercice 6 : Quelques équations différentielles**



Résoudre les équations différentielles suivantes, sachant que  $v = 0$  à  $t = t_0$ , et que les paramètres  $a_0$  et  $k$  sont des constantes.

① 
$$\frac{dv}{dt} = a_0$$

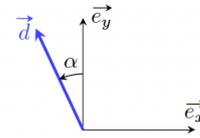
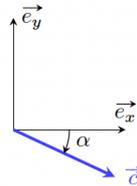
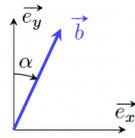
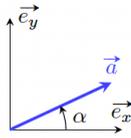
② 
$$\frac{dv}{dt} = -kv$$

③ 
$$\frac{dv}{dt} = -kv + a_0$$

④ 
$$\frac{dv}{dt} = -kv^2$$

**Exercice 7 : Projections**

Donner les projections dans le base  $(\vec{e}_x, \vec{e}_y)$  des vecteur  $\vec{a}$ ,  $\vec{b}$ ,  $\vec{c}$  et  $\vec{d}$

**Exercice 8 : Projections**

On considère un point  $M$  en mouvement dont les coordonnées cartésiennes dans la base  $(\vec{e}_x, \vec{e}_y, \vec{e}_z)$  sont, à chaque instant

$$\begin{cases} x(t) = \frac{1}{2}a_0t^2 + x_0 \\ y(t) = -v_0t \\ z(t) = z_0 \end{cases}$$

① Donner les expressions du vecteur position, vitesse et accélération.

**Solution**

**Exercice 1 : Piste de décollage**  

500 m

**Exercice 2 : Accélération de voiture**  

- ↪  $a_0 \tau_1$
- ↪  $\frac{a_0 \tau_1^2}{2}$
- ↪  $a_0 \tau_1 (\tau_2 - \tau_1/2)$

**Exercice 3 : Composante de vecteurs**  

 Ahah, naïf ! Va projeter tes vecteurs.

**Exercice 4 : Mouvement hélicoïdal - dérivé de vecteur**   → 

Q4 :  $\|\vec{a}\| = a\omega^2$

**Exercice 5 : Loi de la jungle.**   → 

- ↪ 1,7 s
- ↪ 2,9 m

**Exercice 6 : Quelques équations différentielles**   → 

- ↪  $a_0(t - t_0)$
- ↪ 0
- ↪  $\frac{a_0}{k} (1 - e^{-k(t-t_0)})$
- ↪ à toi de me dire !

**Exercice 7 : Projections**  

 Ahah, naïf ! Va projeter tes vecteurs.

**Exercice 8 : Projections**  

$a_0 \vec{e}_x$