## Exercice 1:

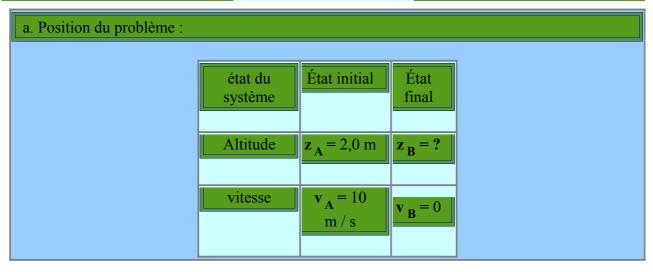
## Déterminer une hauteur

Une bille est lancée verticalement vers le haut à une altitude  $\mathbf{h} = 2.0$  m par rapport au sol, avec une vitesse  $\mathbf{v} = 10$  m / s. On considère que le poids est la seule force appliquée à la bille (chute libre) et on adopte pour intensité de la pesanteur  $\mathbf{g} = 10$  N / kg.

Calculer en utilisant le théorème de l'énergie cinétique :

- a. La hauteur maximale atteinte par la bille;
- b. La vitesse de la bille lorsqu'elle retombe au sol.

# Correction exercice 1:



- On utilise le théorème de l'énergie cinétique :

$$\Delta \mathbf{E}_{\mathbf{C}} = \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) - \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{A}) = \mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \left(\overrightarrow{\mathbf{P}}\right)$$

$$\frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{B}}^{2} - \frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{A}}^{2} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot (\mathbf{z}_{\mathbf{A}} - \mathbf{z}_{\mathbf{B}})$$

$$-\frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{A}}^{2} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot (\mathbf{z}_{\mathbf{A}} - \mathbf{z}_{\mathbf{B}})$$

$$-\frac{1}{2} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{A}}^{2} = \mathbf{g} \cdot (\mathbf{z}_{\mathbf{A}} - \mathbf{z}_{\mathbf{B}})$$

$$\mathbf{z}_{\mathbf{B}} = \frac{1}{2} \cdot \frac{\mathbf{v}_{\mathbf{A}}^{2}}{\mathbf{g}} - \mathbf{z}_{\mathbf{A}}$$

$$\mathbf{z}_{\mathbf{B}} = \frac{1}{2} \times \frac{10^{2}}{9.8} + 2.0$$

$$\mathbf{z}_{\mathbf{B}} \approx 7.1 \, \text{m}$$

b. Vitesse de la bille lorsqu'elle retombe au sol

état du système	État initial	État final
Altitude	$z_B = 7.1$	$z_0 = 0$
vitesse	$\mathbf{v}_{\mathbf{B}} = 0 \text{ m} / $	<b>v</b> <sub>0</sub> = ?

- En utilisant la même relation

$$\Delta \mathbf{E}_{\mathbf{C}} = \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{O}) - \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) = \mathbf{W}_{\mathbf{BO}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{P}} \\ \overrightarrow{\mathbf{P}} \end{pmatrix}$$

$$\frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{O}}^{2} - \frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{B}}^{2} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot (\mathbf{z}_{\mathbf{B}} - \mathbf{z}_{\mathbf{O}})$$

$$\frac{1}{2} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{O}}^{2} = \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{B}}$$

$$\mathbf{v}_{\mathbf{O}}^{2} = 2 \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{B}}$$

$$\mathbf{v}_{\mathbf{O}} = \sqrt{2 \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{B}}}$$

$$\mathbf{v}_{\mathbf{O}} = \sqrt{2 \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{B}}}$$

$$\mathbf{v}_{\mathbf{O}} \approx 12 \, \mathbf{m} / \mathbf{s}$$

## Exercice 2:

## Déterminer une force de frottement

Un enfant, de masse  $\mathbf{m} = 17 \text{ kg}$ , descend sur un toboggan supposé rectiligne et incliné de angle  $\mathbf{a} = 45 \,^{\circ}$  par rapport à l'horizontale.

Le point de départ est situé à une altitude h = 3.0 m au-dessus du sol.

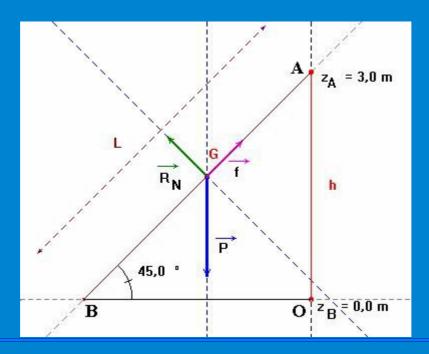
On adopte pour intensité de la pesanteur g = 10 N / kg.

- 1. Répertorier les forces appliquées à l'enfant considéré comme un solide,
- 2. Calculer l'énergie cinétique, puis la vitesse qu'atteindrait l'enfant si les forces de frottement étaient négligeables. Commenter ce résultat.
- 3. En fait, l'enfant atteint le sol avec une vitesse de 2,0 m / s. Calculer le travail des forces de frottement durant la descente.
- 4. Si l'on admet que la résultante des forces de frottement est constante, calculer sa valeur et la comparer au poids de l'enfant.

# 1. Bilan des forces : - On choisit le toboggan comme référentiel d'étude. - Le système d'étude est l'enfant. - Le système est soumis à son poids P Point d'application : centre d'inertie G Direction : verticale du lieu passant par G

	Sens:	du haut vers le bas			
	Valeur:	$\mathbf{P} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g}$ exprimée en newton (N)			
P po	P poids en Newton N				
m la	m la masse en kg et				
g le	<b>g</b> le facteur d'attraction terrestre : $\mathbf{g} = 9.81 \text{ N} / \text{kg}$				

- À la réaction du support  $\overset{
  ightarrow}{R}$
- Cette force peut être décomposée :
- Composante normale  $\overrightarrow{\mathbf{R}_{\mathbf{N}}}$
- Une composante tangentielle  $\vec{R}_T = \vec{f}$  parallèle et opposée au mouvement
- Cette composante modélise la résultante des forces de frottement.
- Remarque : Lorsque l'on effectue des calculs sur les travaux des forces, il est utile de décomposer la réaction du support ainsi.
- Schéma:



2. énergie cinétique si les frottements sont négligeables :

- Dans ce cas: 
$$\overrightarrow{\mathbf{R}}_{T} = \overrightarrow{\mathbf{f}} = \overrightarrow{0}_{et} \xrightarrow{\mathbf{R}} \overrightarrow{\mathbf{R}} = \overrightarrow{\mathbf{R}}_{N}$$

- État du système :

état su système	État initial	État final
Altitude	<b>z</b> <sub>A</sub> = 3,0 m	$\mathbf{z}_{\mathbf{B}} = \mathbf{z}_{\mathbf{O}}$
vitesse	$\mathbf{v_A} = 0$	v <sub>B</sub> = ?

- On utilise le théorème de l'énergie cinétique :

$$\Delta \mathbf{E}_{\mathbf{C}} = \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) - \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{A}) = \mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{P}} \\ \mathbf{P} \end{pmatrix} + \mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{P}} \\ \mathbf{R}_{\mathbf{N}} \end{pmatrix}$$
or 
$$\mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{P}} \\ \mathbf{R}_{\mathbf{N}} \end{pmatrix} = 0 \text{ et } \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{A}) = 0$$

$$\mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) = \frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{B}}^{2} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{A}}$$

$$\mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) = 17 \times 10 \times 3,0$$

$$\mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) \approx 5,1 \times 10^{-2} \text{ J}$$

- Vitesse à la sortie du toboggan :

$$\mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) = \frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{B}}^{2} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{A}}$$

$$\frac{1}{2} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{B}}^{2} = \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{A}}$$

$$\mathbf{v}_{\mathbf{B}}^{2} = 2 \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{A}}$$

$$\mathbf{v}_{\mathbf{B}} = \sqrt{2 \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{A}}}$$

$$\mathbf{v}_{\mathbf{B}} = \sqrt{2 \times 10 \times 3.0}$$

$$\mathbf{v}_{\mathbf{B}} \approx 7.7 \text{ m/s} \approx 28 \text{ km/h}$$

- Cette vitesse est importante. Attention au contact avec le sol.
- 3- Travail des forces de frottement.

état su système	État initial	État final
Altitude	<b>z</b> <sub>A</sub> = 3,0 m	$\mathbf{z}_{\mathbf{B}} = 0$
vitesse	$\mathbf{v_A} = 0$	<b>v</b> <sub>B</sub> = ?

$$\Delta \mathbf{E}_{\mathbf{C}} = \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) - \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{A}) = \mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{P}} \end{pmatrix} + \mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{R}}_{\mathbf{N}} \end{pmatrix} + \mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{f}} \\ \overrightarrow{\mathbf{f}} \end{pmatrix}$$

or 
$$\mathbf{W}_{AB} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{R}}_{N} \end{pmatrix} = 0$$

$$\Delta \mathbf{E}_{\mathbf{C}} = \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) - \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{A}) = \frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{B}}^{2} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{A}} + \mathbf{W}_{\mathbf{AB}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{f}} \\ \mathbf{f} \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{f}} \\ \mathbf{f} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \cdot \mathbf{m} \cdot \mathbf{v}_{\mathbf{B}}^{2} - \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{z}_{\mathbf{A}}$$

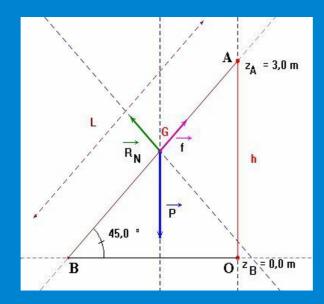
$$\mathbf{W}_{AB} \left( \overrightarrow{\mathbf{f}} \right) = \frac{1}{2} \times 17 \times (2,0)^2 - 17 \times 10 \times 3,0$$

$$\mathbf{W}_{AB} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{f}} \\ \overrightarrow{\mathbf{f}} \end{pmatrix} \approx -4.8 \times 10^2 \text{ J}$$

- On utilise le théorème de l'énergie cinétique :

## 4. Valeur de la résistance des forces de frottement :

- Schéma:



$$\mathbf{W}_{AB} \begin{pmatrix} \rightarrow \\ \mathbf{f} \end{pmatrix} \approx -4.8 \times 10^2 \text{ J}$$

- D'autre part :

$$\mathbf{W}_{AB} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{f}} \end{pmatrix} = \overrightarrow{\mathbf{f}} \cdot \overrightarrow{\mathbf{AB}} = -\mathbf{f} \cdot \mathbf{AB} = -\mathbf{f} \cdot \frac{\mathbf{h}}{\sin \alpha}$$

$$\mathbf{f} = -\frac{\mathbf{W}_{AB} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{f}} \\ \mathbf{f} \end{pmatrix} \cdot \sin \alpha}{\mathbf{h}}$$

$$\mathbf{f} = \frac{4,8 \times 10^{2} \times \sin 45}{3,0}$$

$$\mathbf{f} \approx 1,1 \times 10^{2} \text{ N}$$

- Valeur du poids de l'enfant :
- $\mathbf{P} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \implies \mathbf{P} = 10 \times 17 \implies \mathbf{P} \times 1.7 \times 10^{2} \text{ N}$
- $-\frac{\mathbf{f}}{\mathbf{P}} \approx \frac{1,1 \times 10^2}{1,7 \times 10^2} \approx 0,65$
- **P** > **f** et **P** et **f** sont du même ordre de grandeur.

## Exercice 3 : Déterminer une variation d'énergie potentielle de pesanteur

Une trapéziste, de masse  $\mathbf{m} = 50 \text{ kg}$ , est hissée à une hauteur  $\mathbf{h} = \mathbf{10} \text{ m}$ .

1. Calculer le travail minimal de la force de traction pour l'élever de cette hauteur.

- 2. La trapéziste tombe dans un filet de protection : son centre d'inertie passe de la position **A** à la position **B** au niveau du filet.
- a. La variation d'énergie potentielle  $\Delta E_p$  de la trapéziste est-elle égale à  $E_p(A) E_p(B)$  ou à  $E_p(B) E_p(A)$ ?
- b. Calculer cette variation.
- c. Cette variation d'énergie potentielle de pesanteur dépend-elle de la position de l'origine O sur l'axe vertical (z'z).

## Correction

- 1. Travail minimal de la force de traction :
- Le travail de la force de traction doit être égal au minimum à la variation d'énergie potentielle :
- Une méthode de résolution :
- Référentiel d'étude : Le sol : référentiel terrestre supposé galiléen
- Système : le trapéziste.
- Bilan des forces : le poids  $\overrightarrow{\mathbf{P}}$  et la force de traction  $\overrightarrow{\mathbf{F}}$  :

Instants	t B	t <sub>A</sub>
état su système	État initial	État final
Altitude	$\mathbf{z}_{\mathbf{B}} = 0 \text{ m}$	$z_A = 10$ m
vitesse	$\mathbf{v}_{\mathbf{B}} = 0 \text{ m} / $	$\mathbf{v_A} = 0$

- On applique le théorème de l'énergie cinétique entre les instants  $\mathbf{t}_{\mathbf{R}}$  et  $\mathbf{t}_{\mathbf{A}}$ .

$$\Delta \mathbf{E}_{\mathbf{C}} = \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{B}) - \mathbf{E}_{\mathbf{C}}(\mathbf{A}) = \mathbf{W}_{\mathbf{B}\mathbf{A}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{P}} \end{pmatrix} + \mathbf{W}_{\mathbf{B}\mathbf{A}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{F}} \end{pmatrix}$$

$$\text{Avec } \mathbf{W}_{\mathbf{B}\mathbf{A}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{P}} \end{pmatrix} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot (\mathbf{z}_{\mathbf{B}} - \mathbf{z}_{\mathbf{A}}) = -\mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{h} \quad \text{et } \Delta \mathbf{E}_{\mathbf{C}} = 0$$

$$\text{On en déduit que :}$$

$$\mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{F}} \end{pmatrix} = -\mathbf{W}_{\mathbf{A}\mathbf{B}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{P}} \end{pmatrix} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{g} \cdot \mathbf{h}$$

$$\mathbf{W}_{\mathbf{B}\mathbf{A}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{F}} \end{pmatrix} \approx 50 \times 10 \times 10$$

$$\mathbf{W}_{\mathbf{B}\mathbf{A}} \begin{pmatrix} \overrightarrow{\mathbf{F}} \end{pmatrix} \approx 5,0 \times 10^{3} \text{ J}$$

# 2. Énergie potentielle :

- a. Le trapéziste passe de l'altitude  $\mathbf{A}$  ( $\mathbf{z}_{\mathbf{A}} = 10 \text{ m}$ ) à l'altitude  $\mathbf{B}$  ( $\mathbf{z}_{\mathbf{B}} = 0 \text{ m}$ ).
- Son altitude diminue et son énergie potentielle de pesanteur aussi :
- $\Delta E_P = E_{PB} E_{PA}$  (valeur finale valeur initiale)
- b. Variation de l'énergie potentielle :
- On peut prendre comme origine de l'énergie potentielle le point B :

- 
$$\Delta E_{\mathbf{P}} = E_{\mathbf{PB}} - E_{\mathbf{PA}} \times -5.0 \times 10^{-3} \text{ J}$$

- c. Cette variation d'énergie potentielle ne dépend pas du choix de l'origine O des altitudes sur l'axe z'Oz
- Car la variation d'altitude ne dépend que de la position des points A et B.