

BV - Correctif Examen Juin 2023

Q1

$$1. \quad \vec{g}_1 = (0, -g) \quad g = 10 \text{ m/s}^2$$

$$2. \quad \vec{v}_1 = v_1 (\cos \theta_1, \sin \theta_1)$$

$$\vec{v}_2 = v_2 (-\cos \theta_2, \sin \theta_2)$$

$$3. \quad \begin{cases} x_1(t) = v_1 \cos \theta_1 t \\ z_1(t) = v_1 \sin \theta_1 t - \frac{1}{2} g t^2 \end{cases}$$

$$4. \quad \begin{cases} x_2(t) = d - v_2 \cos \theta_2 t \\ z_2(t) = v_2 \sin \theta_2 t - \frac{1}{2} g t^2 \end{cases}$$

$$5. \quad \begin{cases} x_1(t_*) = v_1 \cos \theta_1 t_* = \frac{d}{2} \\ z_1(t_*) = v_1 \sin \theta_1 t_* - \frac{1}{2} g t_*^2 = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow t_* = \frac{d}{2} \frac{1}{v_1 \cos \theta_1}$$

$$\text{et } v_1 \sin \theta_1 = \frac{1}{2} g t_* = \frac{g d}{4 v_1 \cos \theta_1}$$

$$\Rightarrow v_1 = \frac{g d}{4 v_1 \sin \theta_1 \cos \theta_1}$$

$$\Rightarrow v_1 = \sqrt{\frac{g d}{4 \sin \theta_1 \cos \theta_1}}$$

$$A.N. : \quad g = 10 \text{ m/s}^2 \quad d = 0.4 \text{ m}$$

$$\theta_1 = 0.2 \frac{\pi}{4} \text{ rad}$$

$$\Rightarrow \sin \theta_1 \cos \theta_1 = 0.1545 \dots$$

$$\Rightarrow v_1 = 2.54 \text{ m/s}$$

$$\begin{cases} x_2(t_*) = d - v_2 \cos \theta_2 t_* = d/2 \\ z_2(t_*) = v_2 \sin \theta_2 t_* - \frac{1}{2} g t_*^2 = 0 \end{cases}$$

Donc $t_* = \frac{d}{2v_2 \cos \theta_2}$. On doit donc

avoir

$$\frac{d}{2v_1 \cos \theta_1} = \frac{d}{2v_2 \cos \theta_2} \Leftrightarrow v_1 \cos \theta_1 = v_2 \cos \theta_2.$$

De plus : $v_2 \sin \theta_2 = \frac{1}{2} g t_* = \frac{1}{2} g \frac{d}{2v_2 \cos \theta_2}$

$$\Rightarrow v_2 \sin \theta_2 = \frac{gd}{2v_1 \cos \theta_1}$$

$$\text{Donc } v_2^2 = (v_1 \cos \theta_1)^2 + \left(\frac{gd}{2v_1 \cos \theta_1} \right)^2$$

Or $\frac{gd}{2v_1 \cos \theta_1} = v_1 \sin \theta_1$, donc $v_2 = v_1$.

On a alors aussi $v_1 \cos \theta_1 = v_1 \cos \theta_2$, donc

$$\boxed{\theta_1 = \theta_2: \begin{cases} v_2 = v_1 = 2.54 \text{ m/s} \\ \theta_1 = \theta_2 = 0.2\pi/4 \text{ rad} = 9^\circ. \end{cases}}$$

6. On veut que $\frac{gd}{v_2^2} < 1$, donc

$$\sqrt{gd} < v_2$$

$$\Rightarrow \boxed{v_{2,\min} = \sqrt{gd} = \sqrt{4} \text{ m/s} = 2 \text{ m/s} .}$$

$$\frac{gd}{2v_1^2} = \sin \theta_1 \cos \theta_1 = \frac{1}{2} \sin(2\theta_1)$$

$$\Rightarrow \frac{gd}{v_1^2} = \sin(2\theta_1) < 1$$

$$\Rightarrow v_1 > \sqrt{gd}$$

$$\Rightarrow v_{1,\min} = \sqrt{gd}$$

Q2

1. Notons P la position du corps.

$$\text{Equilibre des forces} \Rightarrow k_1 \|\vec{B_1P}\| = k_2 \|\vec{B_2P}\|.$$

On a

$$\vec{B_1P} = \vec{B_1O} + \vec{OP} \quad \text{avec} \begin{cases} \vec{OB_1} = (-l_1, 0) \\ \vec{OP} = (x_0, 0) \end{cases}$$

$$\text{et } \vec{B_2P} = \vec{B_2O} + \vec{OP} \quad \text{avec } \vec{OB_2} = (l_2, 0).$$

$$\text{Donc } \vec{B_1P} = (l_1 + x_0, 0) \text{ et } \vec{B_2P} = (x_0 - l_2, 0).$$

et on trouve

$$k_1 |l_1 + x_0| = k_2 |x_0 - l_2|.$$

Avec le système d'axe de la figure, on

a $x_0 > 0$. De plus, $l_2 > x_0$, donc

$$k_1 (l_1 + x_0) = k_2 (l_2 - x_0)$$

$$\Leftrightarrow k_1 l_1 - k_2 l_2 + k_1 x_0 + k_2 x_0 = 0$$

$$\Leftrightarrow x_0 = \frac{k_2 l_2 - k_1 l_1}{k_1 + k_2}$$

A.N.: $k_1 = 0.6 \text{ N/cm}$ $l_1 = 16 \text{ cm}$ $l_2 = 14 \text{ cm}$

$$k_2 = 140 \text{ 000 g/s}^2 = 140 \text{ kg/s}^2 = 140 \text{ N/m} = 1.4 \text{ N/cm}$$

$$k_2 l_2 = 19.6 \text{ N}$$

$$k_1 l_1 = 9.6 \text{ N}$$

$$k_1 + k_2 = 2 \text{ N/cm} \Rightarrow x_0 = 5 \text{ cm}$$

Alternative: 6 cm

2. Force du ressort 1: vers la gauche, norme $k_1(l_1 + x_0)$.

$$l_1 + x_0 = 21 \text{ cm} \Rightarrow k_1(l_1 + x_0) = 12.6 \text{ N} \quad \text{#alt.: } 13.2 \text{ N}$$

Force du ressort 2: vers la droite, norme $k_2(l_2 - x_0)$

$$l_2 - x_0 = 9 \text{ cm} \Rightarrow k_2(l_2 - x_0) = 12.6 \text{ N} \quad \text{#alt.: } 11.2 \text{ N}$$

(forcément!).

Poids: vers le bas, norme $Mg = 4.56 \text{ N}$

Force normale exercée par la table: vers

le haut, norme $Mg = 4.56 \text{ N}$ (par équilibre).

3. Force du ressort 1: toujours vers la gauche, cette fois de norme $k_1 l_1$.

Pour 2: vers la droite, norme $k_2 l_2$.

$$k_1 l_1 = 9.6 \text{ N}$$

$$k_2 l_2 = 19.6 \text{ N}$$

Donc la force de frottement doit aller vers la gauche (pour "aider" le ressort 1),

et sa norme vaut $k_2 l_2 - k_1 l_1 = 10 \text{ N}$

4. On doit avoir $k_2 l_2 - k_1 l_1 \leq \mu_s N$,

où $N = Mg$. Donc

$$\mu_s \geq \frac{k_2 l_2 - k_1 l_1}{N}$$

$$\text{A.N.: } \frac{k_2 l_2 - k_1 l_1}{N} = 2.19$$

Q3

1. Equilibre des forces sur le système perche + micros :

$$\vec{f}_A + \vec{f}_B + M\vec{g} + m\vec{g} = \vec{0}$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{f}_A + \vec{f}_B = -(M+m)\vec{g}}$$

Donc en particulier $\vec{f}_A + \vec{f}_B$ est vers le

haut : $\vec{f}_A + \vec{f}_B = (0, 0, (M+m)g)$.

Comme \vec{f}_A est vers le bas, on a

$$\vec{f}_A = (0, 0, -f_A) \quad \text{donc}$$

$$\vec{f}_B = (0, 0, f_A + (M+m)g)$$

et donc \vec{f}_B est vers le haut.

$$2. \vec{\tau}_{C_G}(\vec{f}_A) = \vec{C_G A} \times \vec{f}_A$$

$$\text{avec } \|\vec{C_G A}\| = \frac{L}{2}$$

$$\text{Donc } \boxed{\vec{\tau}_{C_G}(\vec{f}_A) = \left(0, -\frac{L}{2} f_A \cos \theta, 0\right)}$$

$$3. \vec{\tau}_{C_G}(\vec{f}_B) = \vec{C_G B} \times \vec{f}_B \quad \text{avec } \|\vec{C_G B}\| = \frac{L}{2} - \frac{L}{3} = \frac{L}{6}.$$

Donc $\vec{\tau}_{C_G}(\vec{f}_B) = \left(0, \frac{L}{6} f_B \cos \theta, 0\right)$

4. Equilibre des moments de force !

$$\vec{\tau}_{C_G} = \vec{\tau}_{C_G}(\vec{f}_A) + \vec{\tau}_{C_G}(\vec{f}_B) + \underbrace{\vec{\tau}_{C_G}(M\vec{g})}_{=\vec{0}} + \vec{\tau}_{C_G}(m\vec{g})$$

$$\vec{\tau}_{C_G}(m\vec{g}) = \left(0, \frac{L}{2} mg \cos \theta, 0\right)$$

$$\Rightarrow -\frac{L}{2} f_A \cos \theta + \frac{L}{6} f_B \cos \theta + \frac{L}{2} mg \cos \theta = 0$$

$$\Leftrightarrow -\frac{1}{2} f_A + \frac{1}{6} f_B + \frac{1}{2} mg = 0.$$

D'autre part on sait que

$$\vec{f}_A + \vec{f}_B = (0, 0, -f_A + f_B) = (0, 0, (M+m)g),$$

donc on a le système :

$$\begin{cases} -f_A + f_B = (M+m)g \\ -\frac{1}{2} f_A + \frac{1}{6} f_B = -\frac{1}{2} mg \end{cases}$$

on en tire $f_B = (M+m)g + f_A$ et ensuite

$$-\frac{1}{2} f_A + \frac{1}{6} (M+m)g + \frac{1}{6} f_A = -\frac{1}{2} mg$$

$$-\frac{1}{3}f_A = -\frac{1}{6}Ng - \frac{1}{6}mg - \frac{1}{2}mg$$

$$= -\frac{1}{6}Ng - \frac{2}{3}mg$$

$$\Rightarrow f_A = \left(\frac{1}{2}N + 2m\right)g$$

Enfin :

$$f_B = (N+m)g + \left(\frac{1}{2}N + 2m\right)g = \left(\frac{3}{2}N + 3m\right)g$$

Donc :

$$\begin{cases} f_A = \left(\frac{1}{2}N + 2m\right)g \\ f_B = 3\left(\frac{1}{2}N + m\right)g \end{cases}$$

Q4

1. On applique le théorème de Bernoulli pour une ligne de courant allant de A à C :

$$\frac{1}{2} \rho v_A^2 + \rho g z_A + p_A = \frac{1}{2} \rho v_C^2 + \rho g z_C + p_C$$

A et C sont à l'air libre, donc

$$p_A = p_C = p_{atm}$$

Donc

$$\frac{1}{2} \rho v_C^2 = \frac{1}{2} \rho v_A^2 + \rho g (z_A - z_C)$$

$$\Rightarrow v_C = \sqrt{v_A^2 + 2g(z_A - z_C)}$$

A.N. :

$$g(z_A - z_C) = (10 \text{ m/s}^2)(0.15 \text{ m} + 1.2 \text{ m}) = 13.5 \text{ m}^2/\text{s}^2$$

$$v_A^2 = (0.07 \text{ m/s})^2 = 4.9 \times 10^{-3} \text{ m}^2/\text{s}^2$$

(Ceci est négligeable comparé à $13.5 \text{ m}^2/\text{s}^2$)

$$\Rightarrow v_c = 5,2 \text{ m/s}$$

2. Nous avons besoin de connaître le débit en A :

$$Q_c = v_c \pi \left(\frac{d}{2}\right)^2$$

Pour un volume écoulé égal à V , il faut attendre un temps

$$\Delta t = \frac{V}{Q_c}$$

Donc, pour $V = 1 \text{ l} = 10^{-3} \text{ m}^3$ et $d = 2 \text{ cm}$,

$$Q_c = 1,6 \times 10^{-3} \text{ m}^3/\text{s} \quad \text{Alternative: } 1,26 \times 10^{-3} \text{ m}^3/\text{s}$$

$$\Rightarrow \Delta t = \frac{10^{-3} \text{ m}^3}{1,6 \times 10^{-3} \text{ m}^3/\text{s}} = 0,63 \text{ s}$$

$$\text{Alt.: } 0,79 \text{ s}$$

3. Conservation du débit : $Q_B = Q_c$. Or le diamètre est constant, donc ceci implique

$$v_B = v_c = 5,2 \text{ m/s} \quad \text{Alt.: } 4 \text{ m/s}$$

Pression? Appliquons Bernoulli, par exemple entre B et C. On trouve :

$$\frac{1}{2} \rho v_B^2 + \rho g z_B + p_B = \frac{1}{2} \rho v_C^2 + \rho g z_C + p_C$$

Avec $v_C = v_B$ et $p_C = p_{atm}$, on a

donc :

$$p_B = p_{atm} + \rho g (z_C - z_B)$$

$$\text{A.N. : } z_C - z_B = -1.2 \text{ m} - 0.45 \text{ m} = -1.65 \text{ m}$$

$$\Rightarrow \rho g (z_C - z_B) = -1.65 \times 10^4 \text{ Pa}$$

$$\Rightarrow p_B = 101325 \text{ Pa} - 16500 \text{ Pa}$$

$$p_B = 84825 \text{ Pa}$$

$$4. \quad p_x = 57000 \text{ Pa.}$$

On veut $p_B > 0$, sinon ça n'a pas de sens!

Donc $p_x + \rho g_x (z_c - z_B) > 0$

$z_c - z_B$ est négatif, donc on trouve

$$g_x < \frac{p_x}{\rho (z_B - z_c)}$$

A.N. : $\frac{p_x}{\rho (z_B - z_c)} = \frac{57000 \text{ Pa}}{(1000 \text{ kg/m}^3)(1.65 \text{ m})} = 34.5 \text{ m/s}^2$

$\Rightarrow g_{x, \max} = 34.5 \text{ m/s}^2$