

Contrôle Continu de Mécanique n°2

(Calculatrices et portables non autorisés, documents non autorisés)
(**Tout résultat non justifié sera considéré comme inexistant**)

Exercice 1 (Calcul intégrale)

Calculer les primitives ou les intégrales suivantes :

$$I_1 = \int_{-\infty}^{-2} \frac{1}{x^2} dx, \quad I_2 = \int_0^{\pi} \sin^2(x) \cos(x) dx, \quad I_3 = \int_0^1 (4x^3 - 6x^2 + 2) dx,$$
$$I_4 = \int x e^{\alpha x^2} dx, \quad I_5 = \int x e^{\alpha x} dx, \quad I_6 = \int \frac{\ln x}{x} dx.$$

où α est une constante.

Exercice 2 (Lancement d'une balle avec et sans force de frottement)

Dans un référentiel galiléen muni d'un repère cartésien ($Oxyz$), on étudie la trajectoire d'une balle de masse m , assimilable à un point matériel M . On choisit l'axe Oz comme verticale ascendante. À l'instant initial ($t_0=0$) la balle est lancée depuis l'origine O avec une vitesse \vec{v}_0 sous un angle α avec l'horizontale (axe Ox). Dans ce qui suit, le mouvement sera considéré comme étant contenu dans le plan (xOz).

Dans un premier temps on considère que la balle n'est soumise qu'à son seul poids (accélération de pesanteur $\vec{g} = -g \vec{u}_z$ uniforme) et on néglige toute force de frottement.

- 1) Calculer en fonction de v_0 , g et α le temps t_c mis par la balle pour atteindre le point culminant C dont on donnera les coordonnées (x_c, z_c) .
- 2) Déterminer l'angle α pour lequel la balle arrive le plus loin possible.

On suppose désormais qu'en plus de son poids, la balle est soumise à une force de frottement (due aux collisions avec les molécules de l'air) proportionnelle à la vitesse instantanée \vec{v} , toujours opposée au mouvement et de la forme $\vec{F}_{\text{fr}} = -\lambda \vec{v}$, λ étant une constante.

- 3) Établir les équations différentielles qui résultent de la RFD et les résoudre pour déterminer la vitesse \vec{v} de la balle en fonction du temps. Montrer qu'elle atteint (pour $t \rightarrow \infty$) une valeur limite que l'on précisera.
- 4) Déterminer les coordonnées x et z en fonction du temps.
- 5) Donner l'expression du temps t'_c mis par la balle pour atteindre le point culminant C .

Rappel : Les solutions générales de l'équation différentielle $f'(x) + a f(x) = b$ avec des constantes a et b sont de la forme :

$$f(x) = C e^{-ax} + \frac{b}{a}$$

où C est une constante qui sera déterminée par les conditions initiales.

Exercice 3 (Point matériel lancé horizontalement)

Dans le champ de pesanteur terrestre, on lance une masse ponctuelle m , représentée par le point matériel M , à partir d'un point O avec une vitesse horizontale \vec{v}_0 pointant vers les x positifs. On néglige tout frottement.

- 1) Déterminer à partir de la relation fondamentale de la dynamique les équations du mouvements $x(t)$ et $y(t)$.
- 2) Évaluer par rapport à O et en fonction du temps t , le moment $\vec{\Gamma}(O)$ des forces agissant sur M .
- 3) Calculer, à l'instant t après le lancement, le moment cinétique de M par rapport à O .
- 4) Vérifier le théorème du moment cinétique à partir des résultats obtenus.

Exercice 4 (Point matériel oscillant le long d'un axe en rotation)

Soit \mathcal{R} un référentiel galiléen. Dans le plan horizontal de ce référentiel un axe $O\Delta$ de vecteur unitaire \vec{u}_r tourne autour de l'axe Oz (vecteur unitaire \vec{k}) avec une vitesse angulaire ω_0 constante. Un point matériel M se déplace sur l'axe $O\Delta$ à une distance de l'origine O donnée par

$$r(t) = R_0 + r_0 [\cos(\omega_0 t) + \sin(\omega_0 t)]$$

où R_0 et r_0 sont des constantes avec $R_0 > r_0$.

- 1) Soit \mathcal{R}' le référentiel lié à l'axe $O\Delta$ et muni du repère $(O, \vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{k})$. \mathcal{R}' est-il galiléen ?
- 2) Exprimer dans le repère $(O, \vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{k})$ et en fonction de R_0 , r_0 et de ω_0 , la vitesse d'entraînement \vec{v}_e et la vitesse relative \vec{v}_r du point M . En utilisant la loi de composition des vitesses, donner la vitesse du point M pour un observateur dans \mathcal{R} .
- 3) Déterminer l'accélération d'entraînement \vec{a}_e , l'accélération relative \vec{a}_r et l'accélération de Coriolis \vec{a}_c de M . En déduire l'accélération absolue (par rapport au référentiel \mathcal{R}).