

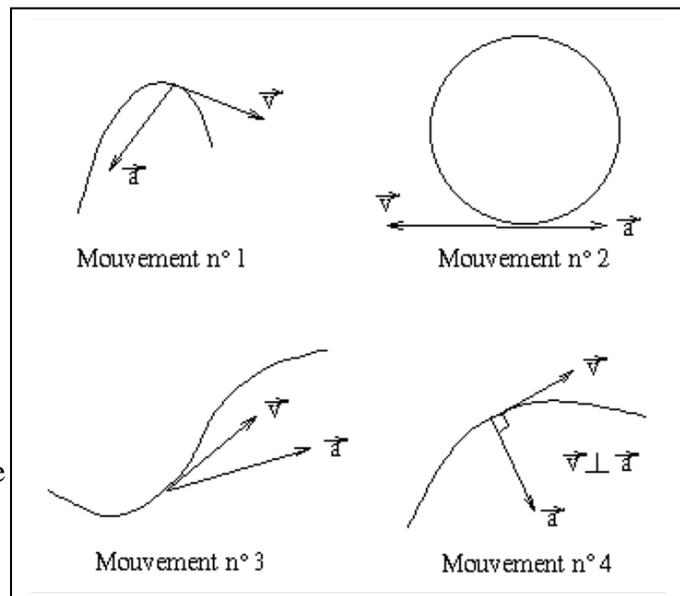
Il sera tenu compte de la présentation

Exercice I

On a représenté ci-contre les trajectoires correspondant à quatre mouvements ainsi que les vecteurs vitesse et accélération à un instant donné.

1°) Dans certains mouvements, les tracés de vecteurs sont non physiques : lesquels ? Justifiez votre réponse.

2°) Pour les autres, que peut-on dire de l'évolution de la vitesse ? (croissance, diminution, ... ?)



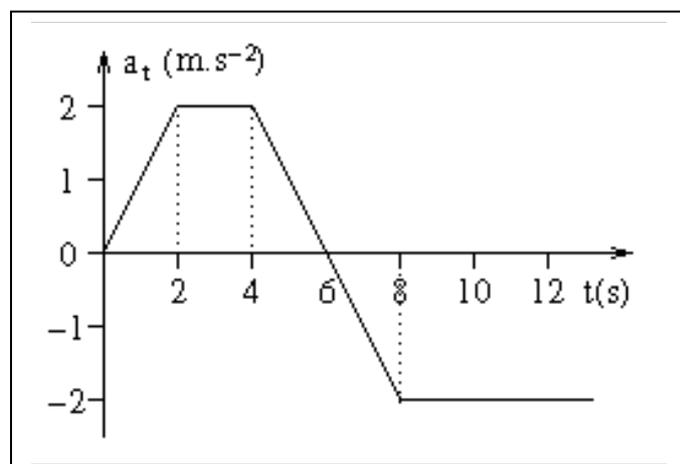
Exercice II

Un mobile se déplace sur une trajectoire circulaire de rayon $R=2$ m. La variation au cours du temps de son accélération tangentielle a_t est représentée ci-contre. A $t=0$, la vitesse est égale à 2 m.s^{-1} et l'abscisse curviligne $s(0)=0$

1°) Calculer la vitesse aux instants $t=2, 4, 6, 8$ et 10 s

A quel instant la vitesse s'annule-t-elle ?

2°) Tracer la courbe $v(t)$ pour



$$0 < t < 14\text{s}$$

3°) A quels instants le mobile accélère-t-il ou décélère-t-il ?

4°) Calculer la norme du vecteur accélération aux instants $t=0, 8$ et 12s

Exercice III

Un point M décrit la courbe d'équation en coordonnées polaires

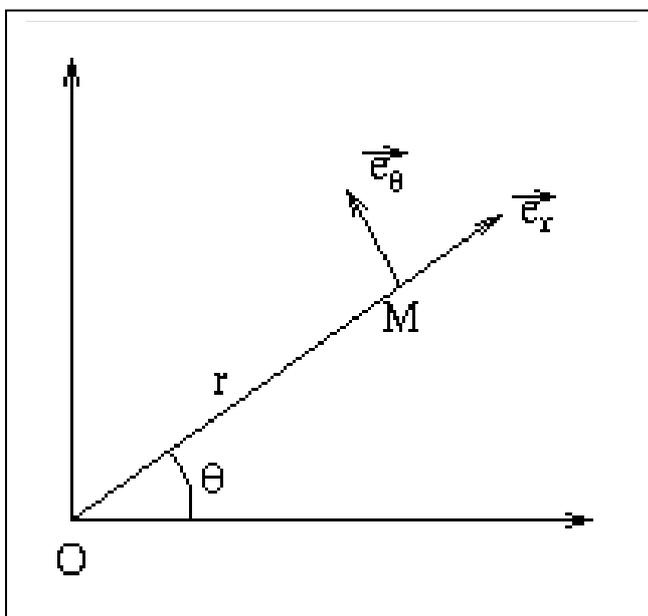
$$r=2R\cos\theta$$

avec une vitesse angulaire constante égale à ω .

1°) Quelle est la forme de la trajectoire ?

2°) Calculer les composantes, dans le repère local $(M, \vec{e}_r, \vec{e}_\theta)$, des vecteurs vitesse et accélération.

3°) Déterminer les composantes tangentielle et normale de l'accélération et le rayon de courbure de la trajectoire.



4°) Comment s'écrivent, sur la base $(\vec{e}_r, \vec{e}_\theta)$, les vecteurs unitaires \vec{u}_t et \vec{u}_n du repère de Frénet.

Exercice IV

Un véhicule de masse M est en translation rectiligne horizontale sous l'action d'un moteur dont la puissance P est constante. (on rappelle que $P=\vec{F}\cdot\vec{v}$ où \vec{F} est la force de traction). Il est d'autre part soumis à la résistance de l'air $\vec{R}=-Mkv^2\frac{\vec{v}}{v}$, où v est la vitesse et k une grandeur constante.

1°) Ecrire la seconde loi de Newton en fonction du vecteur vitesse \vec{v} .

2°) Multiplier les deux côtés de l'équation précédente par \vec{v} et en remplaçant dt par $\frac{dx}{v}$, en déduire l'équation différentielle que satisfait la vitesse v .

3°) Résoudre cette équation différentielle pour trouver l'espace parcouru x en fonction de la vitesse v , sachant que la vitesse initiale est nulle.

4°) Montrer que la vitesse atteint une valeur limite V dont on donnera l'expression

5°) Calculer la distance parcourue lorsque la vitesse atteint la valeur $\frac{V}{2}$