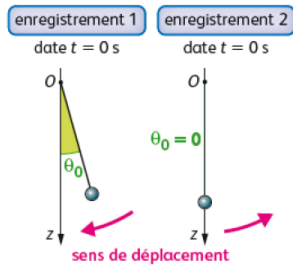


# Exercices : TRAVAIL ET ENERGIE

## EXERCICES 9 ET 10 :

### Compétences générales



9. a. Pour l'enregistrement 1, à la date  $t = 0$  s, l'abscisse angulaire  $\theta$  a sa valeur maximale  $\theta_{\max} = 15^\circ$ . Quand  $t$  augmente,  $\theta$  diminue : le pendule part donc de sa position d'élongation maximale vers la position d'équilibre.

Pour l'enregistrement 2, à la date  $t = 0$  s, l'abscisse angulaire  $\theta$  a la valeur  $\theta = 0^\circ$ . Quand  $t$  augmente,  $\theta$  augmente : le pendule part donc de sa position d'équilibre et se déplace dans le sens positif choisi.

b. L'amplitude des oscillations est :

- pour l'enregistrement 1 :  $\theta_{1\max} = 15^\circ$  ;
- pour l'enregistrement 2 :  $\theta_{2\max} = 10^\circ$ .

c. La période du pendule est de  $T = 0,5$  s.

L'analyse dimensionnelle sera traitée en AP

10.  $\dim(T) = T$ . Déterminons la dimension des différentes expressions proposées et comparons le résultat à la dimension de la période  $T$ .

$$\dim(2\pi \sqrt{\frac{g}{L}}) = \sqrt{\frac{\dim(g)}{\dim(L)}} = \sqrt{\frac{LT^{-2}}{L}} = T^{-1} \neq T$$

$$\dim(2\pi \sqrt{\frac{L}{m}}) = \sqrt{\frac{\dim(L)}{\dim(m)}} = \sqrt{\frac{L}{M}} \neq T$$

$$\dim(2\pi \sqrt{\frac{mg}{L}}) = \sqrt{\frac{\dim(mg)}{\dim(L)}} = \sqrt{\frac{MLT^{-2}}{L}} = \sqrt{MT^{-2}} \neq T$$

$$\dim(2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}) = \sqrt{\frac{\dim(L)}{\dim(g)}} = \sqrt{\frac{L}{LT^{-2}}} = T$$

On en déduit que l'expression  $T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$  est l'expression correcte.

## EXERCICE 16 p.238

a) Par définition,  $W_{AB}(\vec{F}) = \vec{F} \times \overline{AB} = F \times AB \times \cos \alpha$

$$W_{AB}(\vec{F}) = 2,0 \times 10^2 \times 350 \times \cos 10 = 6,9 \times 10^4 J \text{ avec 2 chiffres significatifs.}$$

Le travail est moteur.

b)  $W_{AB}(\vec{f}) = 1,7 \times 10^2 \times 350 \times \cos 180^\circ = -5,9 \times 10^4 J$  avec 2 chiffres significatifs.

Le travail est résistant.

## EXERCICE 17 p.238

Dans ce genre de calculs il faut se souvenir que le travail d'une force **ne dépend pas du chemin suivi**.

### De A vers B :

Cela signifie que le poids fournit le même travail lors du déplacement de la bille de A vers B que si elle était d'abord déplacée de A vers O, puis lâchée en chute libre de O vers B.

Or le poids ne fournit aucun travail lors du déplacement de A vers O puisque ce déplacement est perpendiculaire au vecteur poids.

$$W_{AB}(\vec{P}) = W_{AO}(\vec{P}) + W_{OB}(\vec{P}) = \vec{P} \times \overline{AO} + \vec{P} \times \overline{OB}$$

Conclusion :  $W_{AB}(\vec{P}) = 0 + m \times g \times l \times \cos 0 = 0,49 J$

Le travail fourni par le poids est moteur.

### De B vers C :

Un raisonnement analogue conduit à :

$$W_{BC}(\vec{P}) = W_{BO}(\vec{P}) + W_{OC}(\vec{P}) = \vec{P} \times \overline{BO} + \vec{P} \times \overline{OC}$$

$$W_{AB}(\vec{P}) = m \times g \times l \times \cos 180 + 0 = -0,49 J$$

Il s'agit du même travail en valeur absolue, mais cette fois il est *résistant*.

### De A vers C :

On peut écrire :

$$W_{AC}(\vec{P}) = W_{AB}(\vec{P}) + W_{BC}(\vec{P}) = 0J$$

### EXERCICE 25 :

25. a. L'énergie potentielle de pesanteur s'exprime par  $\mathcal{E}_p = mgz$  avec  $z$  altitude du point matériel :

$$z = \overline{OH} = \ell - \ell \times \cos\theta = \ell \times (1 - \cos\theta)$$

On a donc :

$$\mathcal{E}_p = mg\ell \times (1 - \cos\theta)$$

b. Dans le spécimen, une erreur dans la graduation de l'axe des énergies a été corrigée pour le manuel élève : les graduations 30 et 35 sont remplacées respectivement par 25 et 30, car elles laissaient croire à une valeur maximale de 34 mJ.

L'amplitude correspond à la valeur maximale  $\theta_{\max}$  de l'élongation  $\theta$ . Quand  $S$  est dans sa position l'altitude maximale,  $\theta$  est maximal et l'énergie potentielle du pendule est maximale. On a alors  $\mathcal{E}_{p_{\max}} = 29 \text{ mJ}$ .

$$\mathcal{E}_{p_{\max}} = mg\ell (1 - \cos\theta_{\max})$$

$$\text{Soit : } \cos\theta_{\max} = 1 - \frac{\mathcal{E}_{p_{\max}}}{mg\ell}$$

$$\text{On en déduit : } \cos\theta_{\max} = 1 - \frac{29 \times 10^{-3}}{0,20 \times 9,81 \times 0,50} = 0,97$$

$$\text{Soit : } \theta_{\max} = 14^\circ$$

c.  $\mathcal{E}_m = \mathcal{E}_c + \mathcal{E}_p$ . Quand  $\theta = \theta_{\max}$ , on a :  $\mathcal{E}_p = 29 \text{ mJ}$  et  $\mathcal{E}_c = 0 \text{ J}$ .

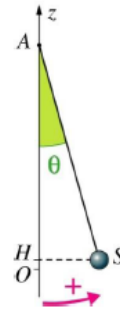
L'énergie mécanique  $\mathcal{E}_m$  vaut donc  $\mathcal{E}_m = 29 \text{ mJ}$ .

Au passage par la position d'équilibre  $z = 0$ , l'énergie potentielle est nulle  $\mathcal{E}_{p_0} = 0 \text{ J}$ .

L'énergie cinétique vaut alors  $\mathcal{E}_{c_0} = 29 \text{ mJ}$ .

La vitesse de passage  $v_0$  de  $S$  en  $O$  est alors de :

$$v_0 = \sqrt{\frac{2\mathcal{E}_{c_0}}{m}} \text{ soit } v_0 = \sqrt{\frac{2 \times 29 \times 10^{-3}}{0,20}} = 0,54 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$$



d. Les oscillations ont une amplitude inférieure à  $20^\circ$ , cette amplitude est donc considérée ici comme faible.

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\ell}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{0,50}{9,81}} = 1,4 \text{ s}$$

La période des oscillations est deux fois plus grande que celle de l'énergie  $\mathcal{E}_p$  (ou  $\mathcal{E}_c$ ) ; en effet au cours de chaque oscillation, le pendule passe deux fois par sa position d'altitude maximale ( $\mathcal{E}_{p_{\max}}$ ) et deux fois par sa position d'altitude minimale ( $\mathcal{E}_{p_0} = 0$ ).

### EXERCICE 29:

a. L'énergie potentielle de pesanteur augmente lorsque la boule s'élève puis diminue lors de sa chute : la courbe (3) correspond donc à  $Ep(t)$ .

L'énergie cinétique de la boule varie au cours du déplacement, elle diminue pendant la montée et augmente ensuite. La courbe (2) représente donc  $Ec(t)$ . La courbe (1) est celle de l'énergie mécanique  $Em(t)$ .

b. La valeur de  $Em(t)$ , reste constante au cours du temps : le système « boule de pétanque dans le champ de pesanteur » est conservatif. Le déplacement se fait donc sans frottement.

$$\text{c. Par définition, } Ec_0 = \frac{1}{2} \times m \times v_0^2 \text{ donc } v_0 = \sqrt{\frac{2 \times Ec_0}{m}}$$

$$\text{Par lecture graphique, } Ec_0 = 32J \text{ donc } v_0 = \sqrt{\frac{2 \times 32}{0,75}} = 9,2 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}.$$

L'énergie potentielle de pesanteur est définie par :  $Ep = mgz$  avec la convention  $Ep=0$  quand  $z = 0$

À la date  $t_0 = 0 \text{ s}$ , on lit :  $Ep_0 = 2,0J$

On en déduit :

$$z_0 = \frac{Ep_0}{m \times g} = \frac{2}{0,75 \times 9,81} = 0,27 \text{ m} = 27 \text{ cm}$$

d. Quand la boule atteint l'altitude  $z_{\max}$ , alors  $Ep$  est maximale.

Par lecture graphique,  $Ep_{\max} = 14,5 \text{ J}$  (pour  $t = 0,5 \text{ s}$ ).

On en déduit :

$$z_{\max} = \frac{Ep_{\max}}{m \times g} \text{ soit } z_{\max} = 2,0 \text{ m}$$

La valeur lue sur le graphique de l'énergie cinétique à  $t = 0,5 \text{ s}$  est  $Ec_{\min} = 19,5 \text{ J}$ .

On en déduit la valeur de la vitesse :

$$v = \sqrt{\frac{2 \times Ec_{\min}}{m}} = 7,2 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$$