

* Uniquement s'il s'agit d'un examen.

Ex 9

$$1. 253 \text{ km/h} \rightarrow 253 \text{ 000 m/h} = \frac{253 \text{ 000}}{3600} = 70,3 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$$

$$2. E_c = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} \times 0,055 \times 70,3^2 = 135,9 \text{ J}$$

Ex 10

1. Il s'agit de \vec{R} car la direction de \vec{R} et celle du mouvement sont perpendiculaires, cela donne $\alpha = 90^\circ$ donc $\cos \alpha = 0$.

$$2. W_{AB}(\vec{F}) = F \times AB \times \cos \alpha = 80 \times 12 \times \cos(0) = 960 \text{ N}\cdot\text{m}$$

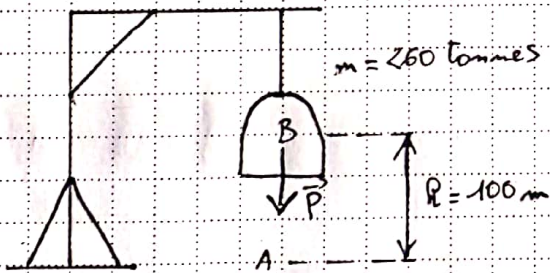
$$W_{AB}(\vec{P}) = P \times AB \times \cos \alpha = 300 \times 12 \times \cos(-100) = -625,1 \text{ N}\cdot\text{m}$$

3. Travail de $\vec{F} > 0$ donc moteur

Travail de $\vec{P} < 0$ donc résistant

Ex 11

1.

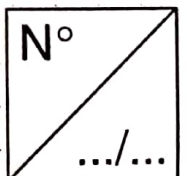


$$2. W_{AB}(\vec{P}) = P \times AB \times \cos(\alpha) = m \times g \times R \times \cos(-180)$$

$$= 260 \text{ 000} \times 9,81 \times 100 \times -1$$

$$= -2,6 \times 10^8 \text{ N}\cdot\text{m}$$

3. Le travail est négatif donc il est résistant.



Ex 12

$$1. \Delta E_c = \sum W_{AB}(\vec{F}_{ext})$$

$$2. \Delta E_c = E_{cg} - E_{ci} = \frac{1}{2} m v_f^2 - \frac{1}{2} m \times 0$$

$$= \frac{1}{2} \times 14000 \times \left(\frac{250}{3,6}\right)^2 = 3,3 \times 10^7 \text{ J}$$

$$3. \text{On déduit de 1 que } \sum W_{AB}(\vec{F}_{ext}) = 3,4 \times 10^7 \text{ J}$$

Ex 15 (Facultatif)

$$1.a: W_{AB}(\vec{P}) = \vec{P} \cdot \vec{AB} = \vec{P} \cdot (\vec{AH} + \vec{HB})$$

$$= \vec{P} \cdot \vec{AH} + \vec{P} \cdot \vec{HB}$$

$$= W_{AH}(\vec{P}) + W_{HB}(\vec{P})$$

$$1.b: W_{AH}(\vec{P}) + W_{HB}(\vec{P}) = P \times AH \times \cos(180) + P \times HB \times \cos(90)$$

$$= m \times g \times (z_H - z_A) \times -1$$

$$= m \times g \times (z_B - z_A) \times -1$$

$$= m g (z_A - z_B)$$

$$= W_{AB}(\vec{P})$$

1.c Oui le poids est une force conservative car son travail ne dépend pas du trajet.

1.d m est > 0 ; g est > 0 ; $z_A - z_B < 0 \Rightarrow$ le travail est < 0
c'est un travail résistant

$$2.a: \Delta E_{pp} = -W_{AB}(\vec{P}) = -m g (z_A - z_B) = m g (z_B - z_A)$$

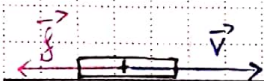
2.b: Cette variation est positive, la montgolfière a gagné de l'énergie potentielle

$$2.c: \Delta E_{pp} = E_{ppB} - E_{ppA} = m g z_B - m g z_A \Rightarrow E_{pp} = m \times g \times z$$

2.d: Oui, c'est la seule expression

Ex 17

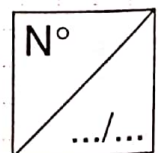
1.a.b:



$$2. W_{AB}(\vec{f}) = f \times AB \times \cos(\alpha) = 3,0 \times 2,50 \times \cos(180) = -7,5 \text{ N}\cdot\text{m ou J}$$

$$3.a: W_{BA}(\vec{f}) = f \times BA \times \cos(\alpha) = 3,0 \times 2,50 \times \cos(180) = -7,5 \text{ J}$$

$$3.b: W_{AB}(\vec{f}) + W_{BA}(\vec{f}) = 2 \times -7,5 = -15 \text{ J} \Rightarrow \text{force non conservative}$$



car la somme des travaux n'est pas nulle.

Ex 22

1.a: Il s'agit de l'étude de l'énergie potentielle de pesanteur, l'énergie cinétique et l'énergie mécanique.

1.b: On a $E_{pp0} = 400 \text{ J}$ $E_{pp} = m \times g \times z$

$$\Rightarrow z = \frac{E_{pp}}{m \times g} = \frac{400}{30 \times 9,81} = 1,4 \text{ m}$$

2.a: C'est le cas B car E_m décroît

2.b: Il y a le poids (force conservative) et la corde (force non conservative)

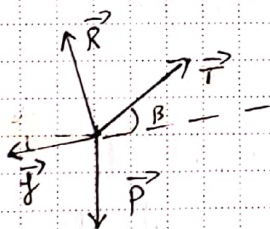
$$2.c: \Delta E_m = W(\vec{F}_{non\ cons}) \quad \Delta E_m = 280 - 400 = -120 \text{ J}$$

$$\Rightarrow W(\vec{F}_{non\ cons}) = -120 \text{ J}$$

Ex 28

1.a: - Le poids \vec{P} - Action de la pente \vec{T}

- La réaction du sol \vec{R} - frottement \vec{f}

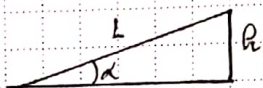


1.b: Le skieur a un mouvement rectiligne uniforme donc la somme des forces est nulle

$$1.c: W_L(\vec{F}_{ext}) = \Delta E_c = 0$$

2. $W_L(\vec{P})$: résistant $W(\vec{f})$: résistant $W(\vec{T})$: moteur $W(\vec{R})$: nul

3.a:

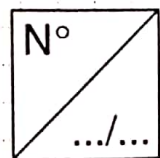


$$h = L \times \sin(\alpha) = 300 \times \sin(22) = 112,4 \text{ m}$$

$$3.b: W_L(\vec{R}) = 0 \quad W_L(\vec{P}) = P \times L \times \cos(90 + \alpha) = 85,5 \times 9,81 \times 300 \times \cos(112^\circ) = -9,43 \times 10^4 \text{ J}$$

$$W_L(\vec{T}) = T \times L \times \cos(30) = 430 \times 300 \times \cos(30) = 1,12 \times 10^5 \text{ J}$$

$$W_L(\vec{f}) = f \times L \times \cos(180) = f \times 300 \times -1$$



3.c: Comme $\sum W_L(\vec{F}_{ext}) = 0$

$$\Rightarrow -9,43 \times 10^4 + 1,12 \times 10^5 + f_x - 300 = 0$$

$$\rightarrow f = \frac{9,43 \times 10^4 - 1,12 \times 10^5}{-300} = 59 \text{ N}$$

ne rien
écrire
dans

la
partie
barrée

Ex 33

Pas de frottements $\Rightarrow \Delta E_m = 0$

$$\Delta E_m = \Delta E_{pp} + \Delta E_c = 0 \Rightarrow (E_{ppf} - E_{ppi}) + (E_{cf} - E_{ci}) = 0$$

$$(E_{ppf} - 0) + (0 - E_{ci}) = 0$$

$$E_{ppf} - E_{ci} = 0$$

$$mgz - \frac{1}{2} m v^2 = 0$$

$$gz - \frac{1}{2} v^2 = 0$$

$$z = \frac{v^2}{2 \times g} = \frac{\left(\frac{30}{3,6}\right)^2}{2 \times 9,81} = 3,5 \text{ m}$$

Ex 40

* IP n'y a pas de frottements (Toboggan mouillé) $\Rightarrow E_m$ est constante

$$\Rightarrow \Delta E_m = 0$$

$$\begin{aligned} * \Delta E_m = \Delta E_{pp} + \Delta E_c &= (E_{pp0} - E_{ppA}) + (E_{c0} - E_{cA}) \\ &= (mg \times R - mg \times H) + \left(\frac{1}{2} m v_0^2 - 0\right) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow mg(R - H) + \frac{1}{2} m v_0^2 = 0 \quad \text{car } \Delta E_m = 0$$

on connaît m, R, H , il ne manque que v_0

$$\Rightarrow mg(R - H) = -\frac{1}{2} m v_0^2$$

$$2g(R - H) = -v_0^2$$

$$2g(H - R) = v_0^2$$

$$\sqrt{2g(H - R)} = v_0$$

$$\text{A.N.: } v_0 = \sqrt{2 \times 9,8 \times (3,5 - 0,85)} = 7,21 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$

P.S. Au vu de l'angle α du dessin, on a un tremplin débutant

