

P5 - CORRECTION DES EXERCICES

Exercice 1 page 138

1. c ; 2. b et c ; 3. a et d

Exercice 4 page 138

1. Quand sa vitesse est stable ; 2. Dans la même phase du mouvement.

Exercice 7 page 139

1. b, c et d ; 2. b et d ; 3. b ; 4. b, c et d

Exercice 10 page 139

1.a. $x(0) = 3 \cdot 0 + 5 = 5 \text{ m}$

1.b. $x(3) = 3 \cdot 3 + 5 = 14 \text{ m}$

2. On peut calculer la vitesse moyenne entre $t = 3 \text{ s}$ et $t = 0 \text{ s}$: $v = 9/3 = 3 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$

Autre méthode : $v(t) = dx/dt$ avec $x = 3t + 5 \Rightarrow v(t) = 3 \dots$

3. Le mouvement est rectiligne puisque sur un axe et uniforme car la vitesse est constante.

Exercice 13 page 140

1. Faux. Le vecteur peut changer de sens et/ou de direction sans changer de valeur.

2. Vrai. Car $\vec{p} = m \times \vec{v}$ avec m grandeur numérique.

3. Faux. Ces deux grandeurs ne s'expriment pas dans la même unité.

4. Faux. Le système a la même masse avant et après le saut. La vitesse devrait* rester constante puisque le système est pseudo-isolé (conservation de \vec{p} pour un système pseudo-isolé).

(*) elle diminue s'il y a des frottements car dans ce cas le système n'est pas pseudo-isolé

5. Faux. Elle est soumise à des actions mécaniques gravitationnelles qui ne se compensent pas (de plus, son mvt n'est pas rectiligne et uniforme).

Exercice 14 page 140

1. $p = 950 \cdot (50,0/3,6) = 1,32 \cdot 10^4 \text{ kg}\cdot\text{m}\cdot\text{s}^{-1}$

2. $p = 1,67 \cdot 10^{-27} \cdot 3,00 \cdot 10^8 = 5,01 \cdot 10^{-19} \text{ kg}\cdot\text{m}\cdot\text{s}^{-1}$

3. $p = 20 \cdot 1,0 = 20 \text{ kg}\cdot\text{m}\cdot\text{s}^{-1}$

4. $p = 73 \cdot 10^3 \cdot 50 = 3,7 \cdot 10^6 \text{ kg}\cdot\text{m}\cdot\text{s}^{-1}$

Classement : $p_2 < p_3 < p_1 < p_4$

Exercice 20 page 141

1. Le référentiel terrestre car mouvements de durée de l'ordre de quelques minutes

2. a. Rectiligne accéléré ; b. Rectiligne ralenti ; c. Circulaire accéléré ; d. Circulaire uniforme

Exercice 21 page 141

- Par définition : $a = \Delta v / \Delta t$. $\underline{A.N.} \Delta v = 100 \text{ km/h} = 27,8 \text{ m/s} \Rightarrow a = 27,8 / 3,7 = 7,5 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$
- Ils ont même sens : celui du mouvement, et même direction : celle de la trajectoire.
- Non, car son mouvement est rectiligne uniformément accéléré par rapport au référentiel terrestre.

Exercice 22 page 141

a correspond à 2 ; b correspond à 3 ; c correspond à 4 ; d correspond à 1

Exercice 23 page 141

1. Dans le référentiel géocentrique.

2. $v = \varphi / T$ avec $\begin{cases} \varphi = 2\pi \cdot d : \text{périmètre de l'orbite} \\ T : \text{période de révolution de la Lune autour de la Terre} \end{cases}$

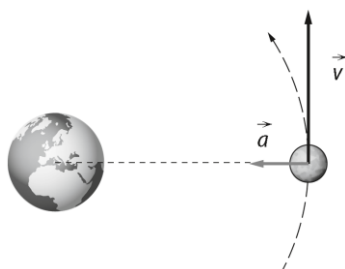
A.N. $v = 2 \cdot \pi \cdot 3,84 \cdot 10^8 / (27,3 \cdot 24 \cdot 3600) = 1,02 \cdot 10^3 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

3.

4.

échelle :

1 cm \Leftrightarrow 500 m.s⁻¹



5.a. Non car son mouvement n'est pas rectiligne uniforme par rapport au référentiel héliocentrique.

5.b. Elle se déplacerait selon un mouvement rectiligne uniforme dans l'espace et quitterait l'orbite terrestre.

Exercice 24 page 141

1.a. La première équation permet d'écrire : $t = x/2$

En substituant cette expression dans $y(t)$ on obtient : $y = 4 \cdot (x/2) + 2$, soit $y = 2 \cdot x + 2$

1.b. L'équation $y = 2x + 2$ est celle d'une fonction affine donc la trajectoire est rectiligne.

2.a. Par définition : $v_x = dx/dt \Rightarrow v_x = d(2 \cdot t) / dt = 2 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

$V_y = dy/dt \Rightarrow v_y = d(4 \cdot t + 2) / dt = 4 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

2.b. $\underline{A.v} = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{4 + 16} = 4,5 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

Le mouvement est rectiligne uniforme.

3. voir plus tard . . .

Exercice 27 page 142

1.a. Car elles sont paramétrées par le temps.

2. D'après les équations horaires données : $x(0) = 4,00 \cdot 0 + 6,00 \cdot 0 = 0$ et $y(0) = 3,00 \cdot 0 = 0$

3.a. Par définition : $v_x = dx/dt \Rightarrow v_x = d(4,00 \cdot t^2 + 6,00 \cdot t) / dt = 8,00 \cdot t + 6,00$

$V_y = dy/dt \Rightarrow v_y = d(3,00 \cdot t) / dt = 3,00$

3.b. $v_x(1,00) = 8,00 \cdot 1,00^2 + 6,00 \cdot 1,00 = 14,0 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

$v_y(1,00) = 3,00 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

A.N. $\underline{v} = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{14,0^2 + 3,00^2} = 14,3 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

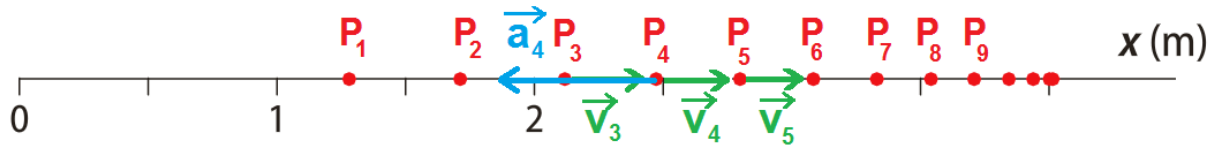
4. Par définition : $a_x = dv_x/dt \Rightarrow a_x = d(8,00 \cdot t + 6,00) / dt = 8,00 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$

$a_y = dv_y/dt \Rightarrow a_y = d(3,00) / dt = 0$

A.N. $\underline{a} = \sqrt{a_x^2 + a_y^2} = 8,00 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$

Exercice 28 page 142

1. et 2.



Calcul des valeurs des vitesses :

$$v_3 = P_2P_4 / 2\tau_{A.N.} \cdot v_3 = 8,8 \text{ m.s}^{-1}$$

$$v_4 = P_3P_5 / 2\tau_{A.N.} \cdot v_4 = 7,8 \text{ m.s}^{-1}$$

$$v_5 = P_4P_6 / 2\tau_{A.N.} \cdot v_5 = 6,9 \text{ m.s}^{-1}$$

3. $a_4 = ||\vec{v}_5 - \vec{v}_3|| / 2\tau_{A.N.} \cdot a_4 = 1,9/80 \cdot 10^{-3} = 24 \text{ m.s}^{-2}$

4. Le produit scalaire est négatif donc le mouvement est rectiligne ralenti.

Exercice 32 page 143

1. Le référentiel terrestre, considéré comme galiléen car le mouvement est de courte durée.
2. Le système formé par la boule blanche incidente et la boule rouge.
3. Pour ce système pseudo-isolé (frottements négligeables), la somme des vecteurs « quantité de mouvement » avant et après le choc est la même :

$$\vec{p}_1 + \vec{p}_2 = \vec{p}'_1 + \vec{p}'_2$$

Soit : $\vec{p}'_1 = \vec{p}_1 - \vec{p}'_2$ ($\vec{p}_2 = \vec{0}$ car la boule rouge est initialement au repos)

Représentation graphique :

$$p_1 = 0,209 \cdot 0,50 = 0,10 \text{ kg.m.s}^{-1}$$

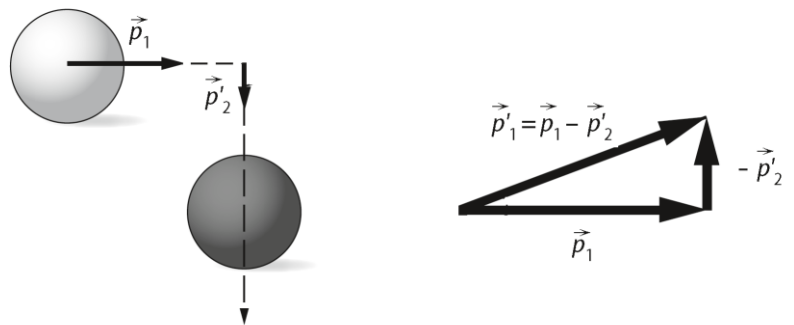
$$p'_2 = 0,209 \cdot 0,20 = 0,042 \text{ kg.m.s}^{-1}$$

En mesurant la longueur de \vec{p}'_1 on obtient :

$$p'_1 = 0,10 \text{ kg.m.s}^{-1}$$

La vitesse de la boule blanche est donc :

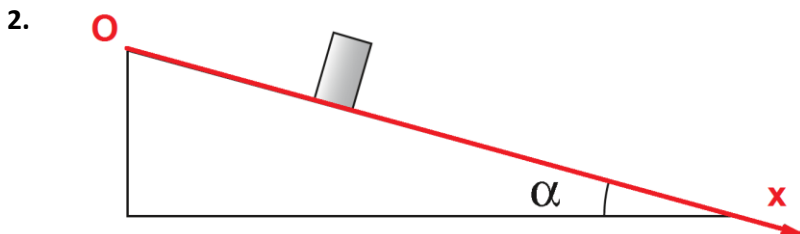
$$v'_1 = p'_1 / m_{AN} : v'_1 = 0,10 / 0,209 = 0,48 \text{ m.s}^{-1}$$



Echelle : 1 cm \Leftrightarrow kg.m.s⁻¹

Exercice 33 page 143

1. Dans le référentiel terrestre.



3.b. La formule est : $\alpha = (D2 - B2) / (D1 - B1)$

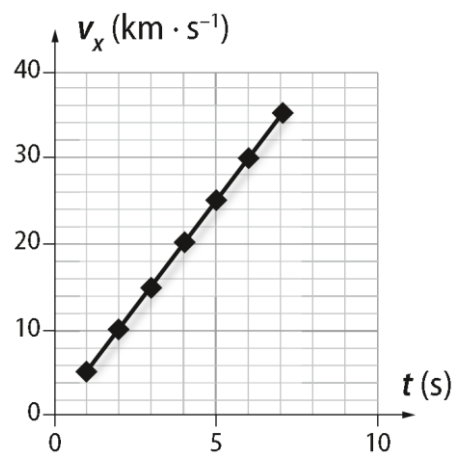
3.c. La formule est : $\alpha = (E3 - C3) / (E1 - C1)$

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
1	t (s)	0,0	1,0	2,0	3,0	4,0	5,0	6,0	7,0	8,0
2	x (m)	0,000	2,500	10,00	22,50	40,00	62,50	90,00	122,5	160,0
3	v_x (m.s ⁻¹)	\times	\times	5,000	10,00	15,00	20,00	25,00	30,00	35,00
4	a_x (m.s ⁻²)	\times	\times	\times	5,000	5,000	5,000	5,000	5,000	\times

4.

Equation : $v_x = 5,0 \cdot t$

$v_x = a \cdot t \Rightarrow$ la pente correspond à l'accélération



Exercice 1 page 156

1. b ; 2. a ; 3. bet d ; 4. a

Exercice 5 page 156

On applique la 2^{ème} loi de Newton au camion dans le référentiel terrestre supposé galiléen : $\vec{F} = m \cdot \vec{a}$

Après projection suivant l'axe (O \vec{I}) parallèle à la route : $F = m \cdot a$ (avec F la force motrice du moteur)

AN : $F = 2,5 \cdot 10^3 \cdot 1,5 = 3,8 \cdot 10^3 \text{ N}$

Si la masse du camion devient égale à 3,5 tonnes : $a' = 3,8 \cdot 10^3 / 3,5 \cdot 10^3 = 1,1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$

Exercice 6 page 156

1. Le référentiel terrestre car il est galiléen pendant la durée du freinage.

2.a. Par définition : $\Delta p = m \cdot \Delta v$ AN : $\Delta p = 200 \cdot (10 - 0) = 2,0 \cdot 10^3 \text{ kg} \cdot \text{m} \cdot \text{s}^{-1}$

2.b. Le vecteur a la direction de la route et son sens est opposé à celui du mouvement puisque la vitesse diminue.

2.c. La deuxième loi de Newton puisque la quantité de mouvement varie.

2.d. Ce sont les mêmes que ceux de $\Delta \vec{p}$ car $\Sigma \vec{F} = \Delta \vec{p} / \Delta t$

2.e. Après projection suivant l'axe (Ox) parallèle à la route, la 2^{ème} loi de Newton s'écrit : $\Sigma F = \Delta p / \Delta t$

AN : $\Sigma F = 2,0 \cdot 10^3 / 2,0 = 1\,000 \text{ N}$

Exercice 7 page 157

1. d ; 2. a et b ; 3. c ; 4. b

Exercice 9 page 157

1. On applique la 2^{ème} loi de Newton à la bille dans le référentiel terrestre supposé galiléen : $\vec{P} = m \cdot \vec{a}$

Soit : $\vec{a} = \vec{g}$

2. Projection suivant l'axe (Ox) : $a_z = g$

Par intégrations successives et en déterminant les constantes d'intégration à l'aide des conditions initiales, on

obtient : $v_z(t) = g \cdot t$ puis $z(t) = 1/2 g \cdot t^2$

3. Pour $z(t) = h$, on obtient : $t = \sqrt{2h/g}$ AN : $t = \sqrt{2 \cdot 1,0 / 9,8} = 0,45 \text{ s}$

4. Elle touche le sol à $t = 0,45 \text{ s}$, d'où : $v_z(0,45) = 9,8 \cdot 0,45 = 4,4 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

Exercice 10 page 157

1. On applique la 2^{ème} loi de Newton à la bille dans le référentiel terrestre supposé galiléen : $\vec{P} = m \cdot \vec{a}$

Soit : $\vec{a} = \vec{g}$

Projection suivant l'axe (Ox) : $a_z = g$

Par intégrations successives et en déterminant les constantes d'intégration à l'aide des conditions initiales, on obtient : $v_z(t) = g \cdot t - v_0$ puis $z(t) = 1/2 g \cdot t^2 - v_0 \cdot t$

2. La hauteur est maximale quand $v_z(t_{Hmax}) = 0$, soit : $t_{Hmax} = v_0/g$

En reportant cette expression dans $z(t)$, on obtient : $z(t_{Hmax}) = \frac{1}{2} v_0^2/g - v_0^2/g = -\frac{1}{2} v_0^2/g$

AN : $z(t_{Hmax}) = -\frac{1}{2} \cdot 3,00^2/9,8 = -0,46$ m

La valeur est $z(t_{Hmax}) = -0,46$ m dans le repère choisi, soit une hauteur maximale $H = 1,0 + |-0,46| = 1,5$ m au-dessus du niveau du sol.

Exercice 12 page 157

1. $g_{0S} = G \frac{M_S}{R_S^2}$

2. $g_{0S} = 6,67 \times 10^{-11} \times \frac{1,99 \times 10^{30}}{(6,96 \times 10^8)^2} = 274 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$

G est en $\text{m}^3 \cdot \text{kg}^{-1} \cdot \text{s}^{-2}$, R_S en m et M_S en kg, l'expression $G \frac{M_S}{R_S^2}$ s'exprime en $\frac{\text{m}^3 \cdot \text{kg}}{\text{kg} \cdot \text{s}^2 \cdot \text{m}^2} = \frac{\text{m}}{\text{s}^2} = \text{m} \cdot \text{s}^{-2}$

3. $\frac{g_{0S}}{g_0} = 27,9$

4. Sur Terre : $y(x) = -\frac{1}{2} g_0 \cdot \left(\frac{x}{v_0 \cdot \cos \alpha} \right)^2 + x \cdot \tan \alpha = -0,010 x^2 + 0,58 x$

Sur le Soleil : $y(x) = -\frac{1}{2} \times 27,9 \times g_0 \cdot \left(\frac{x}{v_0 \cdot \cos \alpha} \right)^2 + x \cdot \tan \alpha = -0,29 x^2 + 0,58 x$

5. Le calcul de la portée s'effectue en posant $y(x) = 0$. On obtient sur Terre l'équation $x(0,58 - 0,010 x) = 0$ qui admet deux solutions, $x = 0$ (l'origine), et $x = 58$ m qui est la portée. Sur le Soleil, l'équation est $x(0,58 - 0,29 x) = 0$, des deux solutions la portée est $x = 2,1$ m. On retrouve le rapport de 27,9 entre ces deux valeurs. La portée est plus faible sur le Soleil, la valeur du champ de pesanteur influe sur le mouvement de projectiles lancés dans les mêmes conditions.

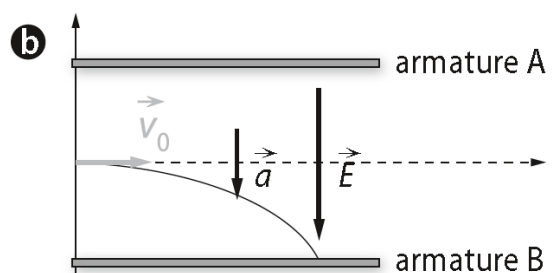
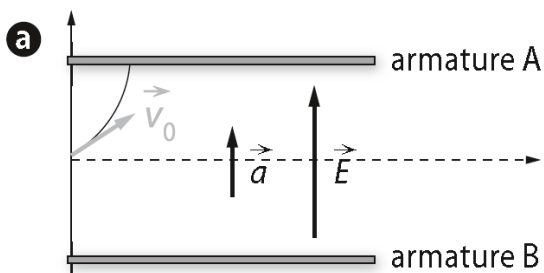
Exercice 15 page 158

1. E est orienté de l'armature + vers l'armature -

Dans le cas d'une particule chargée positivement, la 2^{ème} loi de Newton nous donne : $\vec{a} = (q/m) \cdot \vec{E}$

⇒ Dans ce cas, \vec{a} et \vec{E} ont même sens et même direction

2.



Exercice 16 page 158

1. $F = |-e| \cdot E$ AN : $F = 1,6 \cdot 10^{-17} \text{ N}$

2. $P = m \cdot g_0$ AN : $P = 8,9 \cdot 10^{-30} \text{ N}$

3. $F/P = 1,8 \cdot 10^{12}$

Sachant que $F/P \gg 1$, alors on peut négliger le poids par rapport à la force électrostatique.

Exercice 17 page 158

1. a. La force électrostatique a même sens et même direction que \vec{E} , son intensité est $F = e \cdot E$

b. $\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F}$ soit $m \cdot \frac{d\vec{v}}{dt} = m \cdot \vec{a} = e \cdot \vec{E}$

En projetant cette relation sur l'axe (Ox), on a : $a_x = e \cdot E/m$

2. a. Les vecteurs \vec{a} et \vec{v} ont même sens et même direction, avec \vec{a} vecteur constant. Le mouvement est rectiligne uniformément accéléré.

b. Le proton est accéléré uniformément sur une trajectoire rectiligne, le dispositif est donc bien un accélérateur rectiligne ou linéaire.

3. $v(t) = a_x \cdot t + \text{constante} = (e \cdot E/m) \cdot t + v_0$ et $x(t) = 1/2 (e \cdot E/m) \cdot t^2 + v_0 \cdot t$

4. a. $v_x(t) = v_f = 2 v_0 = (e \cdot E/m) \cdot t + v_0$, soit : $t = (m \cdot v_0)/(e \cdot E)$
 $= 2,1 \times 10^{-8} \text{ s}$

b. Pour cette valeur de t , on trouve : $x(2,1 \times 10^{-8}) = 6,3 \times 10^{-5} \text{ m}$

Exercice 19 page 159

1. À $t = 0$, $y(0) = 1,00 \text{ m}$

2. $v_x(t) = -8,00t + 6,00$ et $v_y(t) = 3,00$

3. $v_{0x} = 6,00 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$ et $v_{0y} = 3,00 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$ $v_0 = \sqrt{v_{0x}^2 + v_{0y}^2}$ soit $v_0 = 6,70 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

4. $v_{0y}/v_{0x} = v_0 \cdot \sin \alpha / (v_0 \cdot \cos \alpha) = \tan \alpha$, donc : $\alpha = \tan^{-1}(3,00/6,00) = 26,0^\circ$

5. $a_x = -8,00 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$ et $a_y = 0,00$; $a = \sqrt{a_x^2}$ soit $a = 8,00 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$

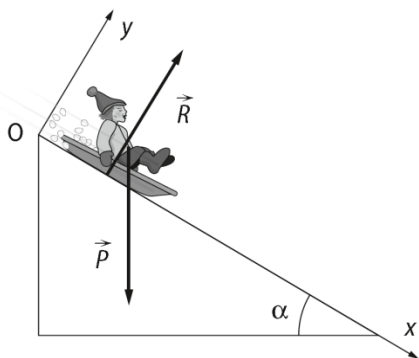
6. Le vecteur $\Sigma \vec{F}$ a même sens et même direction que le vecteur accélération.

Son intensité est $\Sigma F = a \cdot m$, soit $\Sigma F = 8,00 \times 0,250 = 2,0 \text{ N}$

Exercice 21 page 159

- Le référentiel terrestre considéré comme galiléen.
- Graphiquement à $t = 0$, la vitesse est $v_0 = 2 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$.
- L'accélérateur est le coefficient directeur de la courbe. $a = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{(3-2)}{(1-0)} = 1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$.
 - La direction de l'accélération est parallèle à la piste, et son sens est celui du mouvement, puisque la vitesse augmente. Les coordonnées de l'accélération sont $(a ; 0)$.
- L'action de la Terre modélisée par le vecteur $\vec{P} = m \cdot \vec{g}_0$ et l'action de la piste modélisée par la force \vec{R} sur le système.

b.



- D'après la deuxième loi de Newton : $\vec{P} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}_G$
 - Sur (Ox) on a l'équation : $m \cdot g_0 \cdot \sin \alpha + 0 = m \cdot a$
Sur (Oy) l'équation : $m \cdot g_0 \cdot \cos \alpha + R = 0$
- Comme R est inconnue, on utilise $m \cdot g_0 \cdot \sin \alpha = m \cdot a$, soit $\sin \alpha = a / g_0$
AN : $\alpha = \sin^{-1}(1/9,8) = 6^\circ$

Exercice 22 page 159

- Rectiligne et uniformément ralenti.
- Par définition : $a = \Delta v / \Delta t$ AN : $a = (3,0 - 0) / (3,0 - 0) = 1,0 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$
- La deuxième loi de Newton permet d'écrire : $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a}$
=> la résultante des forces est de même sens que l'accélération (c'est-à-dire opposé au sens du mouvement) et a pour direction la portion de droite entre le point de départ de la balle et le trou.
Après projection suivant l'axe parallèle à la trajectoire, on obtient : $\Sigma F = m \cdot a$ AN : $\Sigma F = 0,046 \cdot 1,0 = 0,046 \text{ N}$
- Cette résultante des forces modélise les frottements entre le green et la balle.

Exercice 23 page 159/160

- Le référentiel terrestre considéré comme galiléen.
- Un repère constitué d'un axe vertical (Oz) orienté vers le haut, dont l'origine correspond au point où la balle est lancée.
- $\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a} = \vec{P} = m \cdot \vec{g}_0$
 - $a_z = -g_0$
 - $v_z(t) = -g_0 \cdot t + v_0$ et $z(t) = -1/2 \cdot g_0 \cdot t^2 + v_0 \cdot t$
- Quand $z(t) = h$: $v_z(t) = 0$
on peut alors déduire $t = v_0 / g_0$ et en reportant cette expression dans $z(t)$ on obtient : $1/2 v_0^2 / g_0 = h$
On calcule $v_0 = \sqrt{\frac{2h}{g_0}} = 2,0 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$
- La durée totale du mouvement est : $2 v_0 / g_0$
calcul : durée totale = 0,41 s

Exercice 24 page 160

1. Le projectile est soumis uniquement à son poids.

D'après la deuxième loi de Newton : $m \cdot \vec{g}_0 = m \cdot \vec{a}$ et donc $\vec{g}_0 = \vec{a}$

Comme le vecteur accélération \vec{a} du centre d'inertie G du projectile ne dépend pas des conditions initiales, l'affirmation est vraie.

2. Comme $\vec{g}_0 = \vec{a}$, la projection suivant l'axe vertical (Oz) donne $a_z = -g_0$, soit $v_z(t) = -g_0 \cdot t + v_0 \cdot \sin \alpha$,

=> v_z varie au cours du temps, le mouvement du projeté de G suivant l'axe vertical (Oz) n'est pas uniforme.

=> L'affirmation est fausse.

3. L'équation de la trajectoire de G est : $z = -\frac{1}{2} g_0 \cdot \left(\frac{x}{v_0 \cdot \cos \alpha} \right)^2 + x \cdot \tan \alpha$

=> Le mouvement est parabolique sauf pour $\alpha = 90^\circ$.

=> L'affirmation est fausse.

4. Les coordonnées du vecteur position avec $\alpha = 0$ sont : $\vec{OG} \begin{cases} x = v_0 \cdot t \\ z = -\frac{1}{2} \cdot g_0 \cdot t^2 \end{cases}$

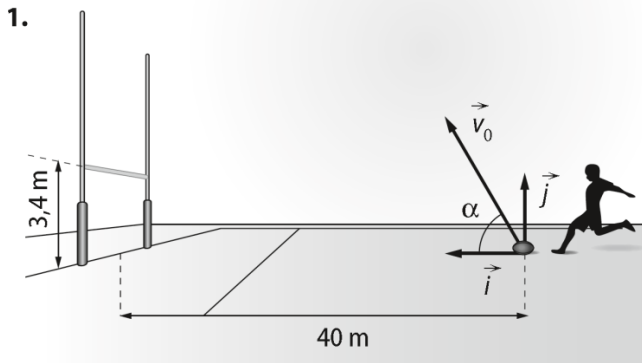
Lorsque $z = -H$, alors le projectile touche le sol, ceci a lieu à l'instant noté t_S : $-H = -\frac{1}{2} \cdot g_0 \cdot t_S^2$

$$\text{soit : } t_S = \sqrt{\frac{2H}{g_0}}$$

On calcule alors l'abscisse x à cet instant : $x = v_0 \cdot t_S = v_0 \cdot \sqrt{\frac{2H}{g_0}}$

=> L'affirmation est vraie.

Exercice 25 page 160



2. Sur l'axe des abscisses : $v_{0x} = v_0 \cos \alpha$

Sur l'axe des ordonnées : $v_{0y} = v_0 \sin \alpha$

3. D'après la deuxième loi de Newton $m \cdot \vec{a}_G = m \cdot \vec{g}_0$ soit $\vec{a}_G = \vec{g}_0$.

Les coordonnées du vecteur accélération sont donc $a_x = 0$ et $a_y = -g_0$.

4. Par intégration, on obtient $v_x(t) = v_0 \cdot \cos \alpha$ et $v_y(t) = -g_0 \cdot t + v_0 \cdot \sin \alpha$.

De même $x(t) = (v_0 \cdot \cos \alpha) \cdot t$ et $y(t) = -1/2 g_0 \cdot t^2 + (v_0 \cdot \sin \alpha) \cdot t$.

5. En éliminant le temps t des expressions $x(t)$ et $y(t)$, on obtient : $y(x) = -\frac{1}{2} \cdot g_0 \cdot \left(\frac{x}{v_0 \cdot \cos \alpha} \right)^2 + x \cdot \tan \alpha$

6. Pour $x = 40$ m et $y = 3,4$ m, la transformation est réussie si $y(40) \geq 3,4$ m.

On obtient après résolution de cette inéquation : $v_0 \geq 21,1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$. La valeur minimale est donc $v_{0 \min} = 21,1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$.

7. Il lui faut taper le ballon plus horizontalement afin d'obtenir un angle voisin de 45° .

Exercice 27 page 160/161

1. Le champ est dirigé vers l'armature chargée négativement, il est perpendiculaire aux armatures, son intensité est constante.

2. a. La deuxième loi de Newton permet d'écrire $\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F}$, soit $m \cdot \frac{d\vec{v}}{dt} = m \cdot \vec{a} = -e \cdot \vec{E}_1$.

En projetant cette relation sur (Ox_1) , on a : $a_{x_1} = -e \cdot (-E_1)/m$

Par intégration: $v_1(t) = \frac{e \cdot E_1}{m} t$ et $x_1(t) = \frac{1}{2} \cdot \frac{e \cdot E_1}{m} t^2$

2. b. L'électron arrive en B à l'instant t , tel que : $t = m \cdot v_1 / (e \cdot E_1)$

on a alors $x_1(t) = \frac{1}{2} \cdot \frac{e \cdot E_1}{m} \left(\frac{m \cdot v_1}{e \cdot E_1} \right)^2 = \frac{1}{2} \cdot \frac{m \cdot v_1^2}{e \cdot E_1}$ et $x_1(t) = d_{AB}$

$$\Leftrightarrow v_1^2 = \frac{2e \cdot E_1 \cdot d_{AB}}{m}$$

$$E_1 = \frac{U_{AB}}{d_{AB}} \quad \text{donc} \quad v_1^2 = \frac{2e \cdot U_{AB}}{m}, \quad \text{soit} \quad v_1 = \sqrt{\frac{2e \cdot U_{AB}}{m}}$$

$$\begin{aligned} 2. c. \quad v_1^2 &= 2 \times 1,6 \times 10^{-19} \times 18 \times 10^2 / (9 \times 10^{-31}) \\ &= 2 \times 1,6 \times 2 \times 10^{-17} / 10^{-31} \\ &= 6,4 \times 10^{14} \text{ m}^2 \cdot \text{s}^{-2} \\ \text{Puis } v_1 &= 2,5 \times 10^7 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1} \end{aligned}$$

3. La deuxième loi de Newton permet d'écrire : $m \cdot \vec{a} = -e \cdot \vec{E}_2$

Comme précédemment, on détermine : $v_{2x} = v_1$ et $v_{2z} = \frac{e \cdot E_2}{m} t$

Puis $x_2(t) = v_1 \cdot t$ et $z_2(t) = \frac{1}{2} \cdot \frac{e \cdot E_2}{m} t^2$

L'équation de la trajectoire s'obtient en posant $t = x_2/v_1$ et en reportant cette expression dans $z_2(t)$.

$$\text{On obtient : } z(x) = \frac{1}{2} \cdot \frac{e \cdot E_2}{m} \left(\frac{x_2}{v_1} \right)^2$$