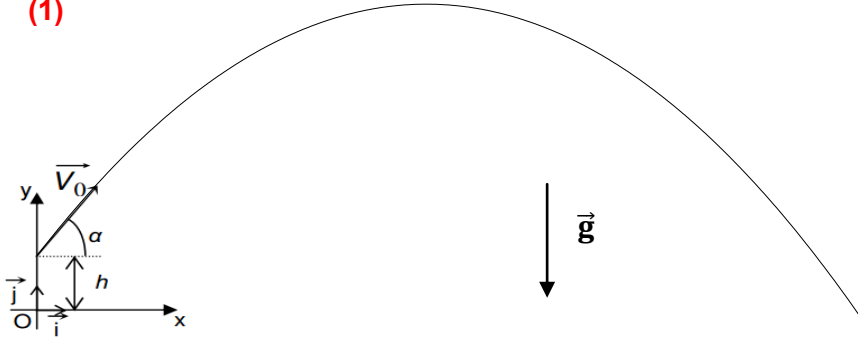


# CORRIGÉ DU DS7

## EXERCICE N°1 : (12pts)

1.1. (1)



1.2. Dans le référentiel terrestre considéré galiléen, on peut appliquer la deuxième loi de Newton au système {fusée éclairante} pour déterminer les coordonnées du vecteur accélération. En effet, cette loi stipule que dans un référentiel galiléen, la somme des forces extérieures appliquées au système est égale à la dérivée du vecteur quantité de mouvement : (0,5)

$$\Sigma \vec{F}_{ext} = \frac{d\vec{p}}{dt} = \frac{d(m_f \cdot \vec{v})}{dt}$$

On néglige la variation de masse de la fusée pendant son mouvement donc la deuxième loi de Newton

devient :  $\Sigma \vec{F}_{ext} = m_f \cdot \frac{d\vec{v}}{dt} = m_f \cdot \vec{a}$

On néglige toutes les actions dues à l'air (frottement, poussée d'Archimède), alors la fusée est en chute libre, soumise uniquement à son poids  $\vec{P}$ . Ainsi :  $\vec{P} = m_f \cdot \vec{a}$  (0,5)

Soit :  $m_f \cdot \vec{g} = m_f \cdot \vec{a}$  et finalement :  $\boxed{\vec{g} = \vec{a}}$

Dans le repère  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ , on obtient  $\vec{a} \begin{cases} a_x(t) = 0 \\ a_y(t) = -g \end{cases}$  (1)

1.3. Comme  $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$ , on a :  $\vec{a} \begin{cases} a_x(t) = \frac{dv_x(t)}{dt} = 0 \\ a_y(t) = \frac{dv_y(t)}{dt} = -g \end{cases}$  (0,5)

En primitivant on obtient :  $\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = C_1 \\ v_y(t) = -g \cdot t + C_2 \end{cases}$  (1) où  $C_1$  et  $C_2$  sont des cstes liées aux conditions initiales

À la date  $t = 0$  s, on a :  $\vec{v} = \vec{v}_0 \begin{cases} v_{0x} = v_0 \cdot \cos \alpha \\ v_{0y} = v_0 \cdot \sin \alpha \end{cases}$  (0,5)

On en déduit :  $\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = v_0 \cdot \cos \alpha \\ v_y(t) = -g \cdot t + v_0 \cdot \sin \alpha \end{cases}$  (0,5)

Par ailleurs  $\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = \frac{dx(t)}{dt} \\ v_y(t) = \frac{dy(t)}{dt} \end{cases}$  donc :  $\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = \frac{dx(t)}{dt} = v_0 \cdot \cos \alpha \\ v_y(t) = \frac{dy(t)}{dt} = -g \cdot t + v_0 \cdot \sin \alpha \end{cases}$

En primitivant on obtient :  $\vec{OG} \begin{cases} x(t) = v_0 \cdot \cos \alpha \cdot t + C_3 \\ y(t) = -\frac{1}{2} \cdot g \cdot t^2 + v_0 \cdot \sin \alpha \cdot t + C_4 \end{cases}$  (1) où  $C_3$  et  $C_4$  sont des constantes liées aux conditions initiales.

À la date  $t = 0$  s, la fusée éclairante est située à la sortie du pistolet à une altitude  $h$  donc :  $\vec{OG} \begin{cases} 0 \\ h \end{cases}$  (0,5)

On en déduit que  $\vec{OG} \begin{cases} x(t) = v_0 \cdot \cos \alpha \cdot t \\ y(t) = -\frac{1}{2} \cdot g \cdot t^2 + v_0 \cdot \sin \alpha \cdot t + h \end{cases}$  conformément aux équations horaires proposées.

1.4. On a  $y(t) = -\frac{1}{2} \cdot g \cdot t^2 + v_0 \cdot \sin \alpha \cdot t + h$ .

On sait que la fusée commence à éclairer au bout d'une seconde. Pour connaître l'altitude à partir de laquelle la fusée commence à éclairer, calculons  $y(t=1s)$  : (0,5)

$$y(1) = -0,5 \times 10 \times 1^2 + 60 \times \sin(65) \times 1 + 2 = 51 \text{ m} \quad (0,5)$$

On cherche l'altitude à laquelle la fusée cesse d'éclairer. Sachant qu'elle éclaire pendant 9 s, elle s'éteint alors à  $t = 1+9 = 10$ s. Altitude correspondante :

$$y(10) = -0,5 \times 10 \times 10^2 + 60 \times \sin(65) \times 10 + 2 = 42 \text{ m} \quad (1)$$

On a trouvé que la fusée éclairait entre 51m et 42m d'altitude. La fusée étant très haute elle éclaire une large zone, ce qui semble adapté au but recherché. (0,5)

2.1.  $\vec{p}_0 = (m_p + m_f) \cdot \vec{v}$  (0,5)

2.2. La quantité de mouvement d'un système pseudo-isolé se conserve :  $\vec{p}_{\text{avant}} = \vec{p}_{\text{après}}$  (1)

Soit :  $\vec{0} = m_p \cdot \vec{v}_p + m_f \cdot \vec{v}_0$  (1)

Et finalement :  $\vec{v}_p = -\frac{m_f}{m_p} \cdot \vec{v}_0$  (0,5)

## EXERCICE N°2 : (8pts)

1.2. On applique la 2<sup>ème</sup> loi de Newton au système dans le référentiel terrestre supposé galiléen :  $\vec{P} + \vec{F} = M \cdot \vec{a}$  (M est constante)

Par projection suivant l'axe (Oz) il vient :  $-P + F = M \cdot a_z$  (1)

Ainsi :  $-Mg + F = M \cdot a_z$

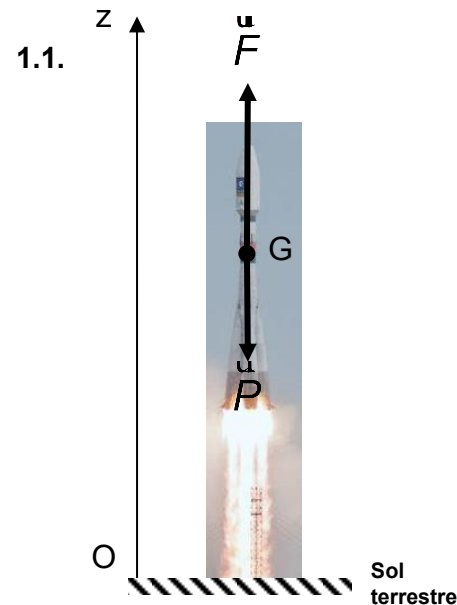
Finalement :  $a_z = \frac{F}{M} - g$  (0,5)

1.3. L'altitude de mise en orbite est  $z = h = 23\,522\text{ km} = 23\,522 \times 10^3\text{ m}$ .

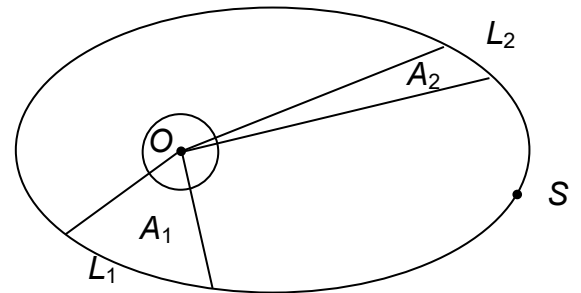
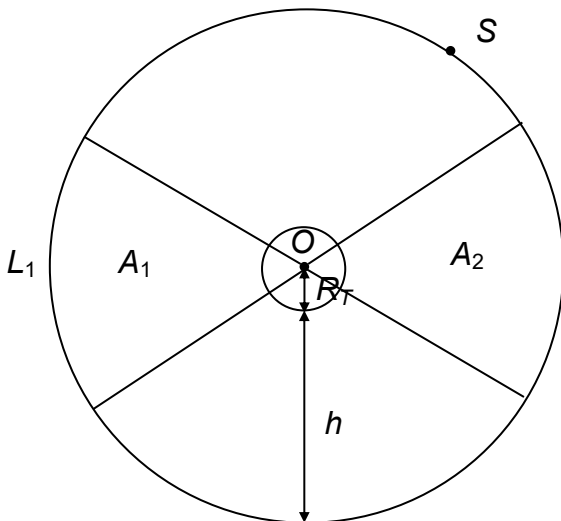
La durée nécessaire à la mise en orbite du satellite est :  $h = \frac{1}{2} \cdot \left( \frac{F}{M} - g \right) t^2$  (0,5)

soit  $t^2 = \frac{2h}{\left( \frac{F}{M} - g \right)}$  et finalement, en ne conservant que la solution positive :  $t = \sqrt{\frac{2h}{\left( \frac{F}{M} - g \right)}}$  (0,5)

AN :  $t = \sqrt{\frac{2 \times 2,5 \cdot 10^7}{\left( \frac{6,0 \cdot 10^6}{3,00 \cdot 10^5} - 10 \right)}} = 2,2 \cdot 10^3\text{ s}$  (1)



2.1. « Le rayon vecteur  $\vec{OS}$  reliant le centre O de la Terre au centre S du satellite, balaye des aires égales pendant des durées égales ». (1,5)



2.2. Dans l'approximation d'une **trajectoire circulaire**, la distance OS est constante donc, pendant la même durée  $\Delta t$ , les distances parcourues sont égales. Ex :  $L_1 = L_2$ . On en déduit que le mouvement du satellite est uniforme. (1)

**Autre méthode** : montrer que les vecteurs vitesse et accélération sont perpendiculaires . . .

3.3. La **troisième loi de Kepler**, appliquée au cas des satellites en orbites circulaires autour du centre de la Terre, indique que « le carré de la période de révolution  $T$  du satellite autour de la Terre

est proportionnel au cube du rayon  $R$  de l'orbite soit :  $\frac{T^2}{R^3} = \text{Cte}$  ». (0,5)

Ainsi, plus le rayon de l'orbite  $R$  est grand plus la période de révolution  $T$  du satellite est grande. Or, le rayon de l'orbite est :  $R = R_T + h$  avec  $R_T$  constant. Donc plus  $h$  est grand plus  $T$  est grande. L'altitude  $h$  d'un satellite Galileo étant plus grande que celles des deux autres satellites, sa période de révolution est plus grande. (1)