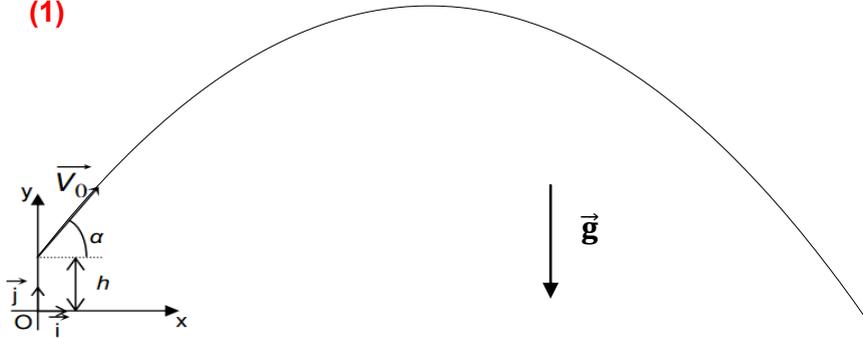


CORRIGÉ DU DS7

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 : $\vec{OG} \begin{cases} x(t) = v_0 \cdot \cos \alpha \cdot t + C_3 \\ y(t) = -\frac{1}{2} \cdot g \cdot t^2 + v_0 \cdot \sin \alpha \cdot t + C_4 \end{cases} \quad (1)$ 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 : $\vec{OG} \begin{cases} 0 \\ h \end{cases} \quad (0,5)$

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

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

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

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

EXERCICE N°2 : (8pts)

1.2. On applique la 2^{ème} 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 : $-Mg + F = M \cdot a_z$

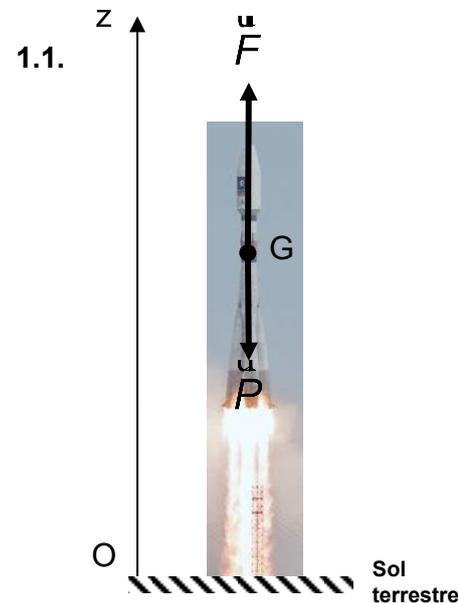
Finalement : $a_z = \frac{F}{M} - g$ (0,5)

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

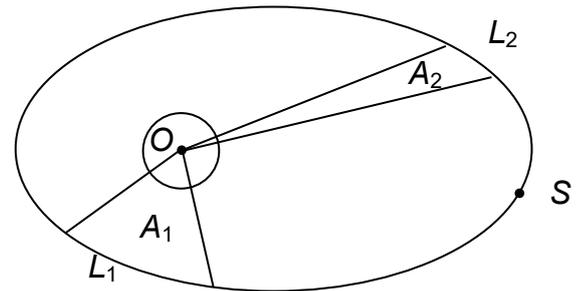
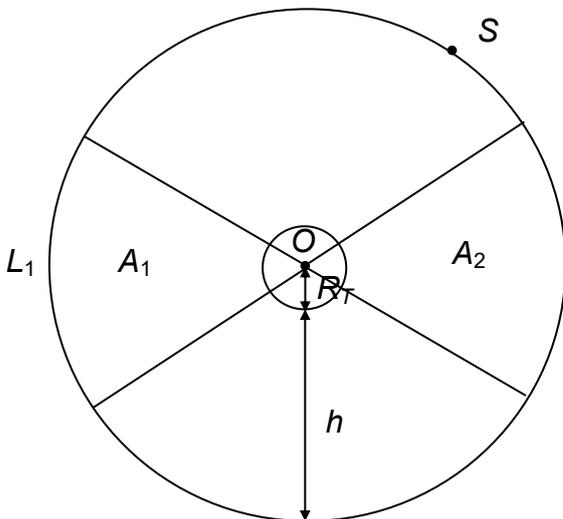
La durée nécessaire à la mise en orbite du satellite est : $h = \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{F}{M} - g \right) t^2$ (0,5)

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 Δt , 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)