

05/01/20

Physique - Chimie.



$$y = ax^2 + bx$$

$$0 = ax^2 + bx$$

$$0 = x(ax + b)$$

$$x = 0 \text{ ou } ax + b = 0.$$

$$x = \boxed{\frac{-b}{a}}$$

3)

$$\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = v_0 \cos \alpha \\ v_y(t) = -gt + v_0 \sin \alpha \end{cases}$$

$$\vec{OP} \begin{cases} x(t) = v_0 \cos \alpha t \\ * y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \sin \alpha t \end{cases}$$

$$y = \frac{-g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 + \tan \alpha x$$

Dans un premier temps déterminons la date à laquelle l'objet atteint son point le plus haut. Or on sait qu'à cet instant:

$$v_y(t) = 0 \\ -gt + v_0 \sin \alpha = 0.$$

$$t = \frac{-v_0 \sin \alpha}{-g}$$

$$t_f = \frac{v_0 \sin \alpha}{g} \quad \frac{\frac{m}{s}}{\frac{m}{s^2}} = \frac{m}{s} \times \frac{s^2}{m} = s.$$

On substitue dans $y(t)$, t par t_f :

$$y(t_f) = -\frac{1}{2} g t_f^2 + v_0 \sin \alpha t_f.$$

$$y(t_f) = -\frac{1}{2} g \frac{v_0^2 \sin^2(\alpha)}{g^2} + v_0 \sin \alpha \times \frac{v_0 \sin \alpha}{g}.$$

$$y(t_f) = \frac{-v_0^2 \sin^2(\alpha)}{2g} + \frac{2v_0^2 \sin^2(\alpha)}{2g} = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$$

$$y(t_f) = -\frac{10^2 \sin^2(45)}{2 \times 10} + \frac{100 \times \sin^2(45)}{10}$$

$$y(t_f) = 2,5 \text{ m.}$$

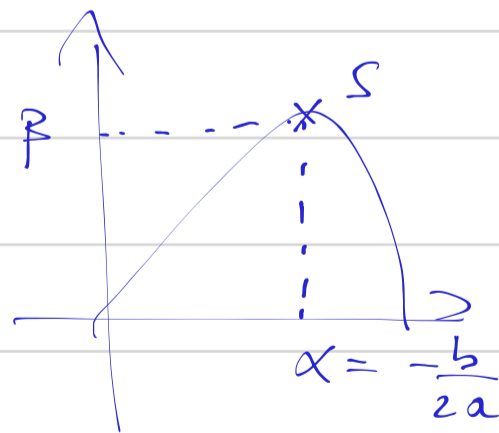
On en déduit: $f = 2,5 + 1,7 = 4,2 \text{ m.}$

$$x = \frac{-g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 + \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} x.$$

Autre méthode: Dans l'éq^o de la trajectoire calculons les coordonnées du sommet: $S(\alpha; \beta)$.

$$\beta = -\frac{\Delta}{4a}$$

$$\beta = -\frac{b^2 - 4ac}{4a}$$



$$a = \frac{-g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} \quad b = \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} \quad c = 0.$$

$$\beta = -\frac{\frac{\sin^2 \alpha}{\cos^2 \alpha}}{\frac{-4g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha}}$$

$$f(x) = 0 \quad g(x) = x^2$$
$$\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = 0 \quad \lim_{x \rightarrow +\infty} x^2 = +\infty.$$

$$\beta = \frac{\sin^2 \alpha}{\cos^2 \alpha} \times \frac{2v_0^2 \cos^2 \alpha}{+4g}$$

$$w(x) = f(x) \times g(x) = 0 \times g(x) = 0$$

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} w(x) = 0$$

$$\beta = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$$

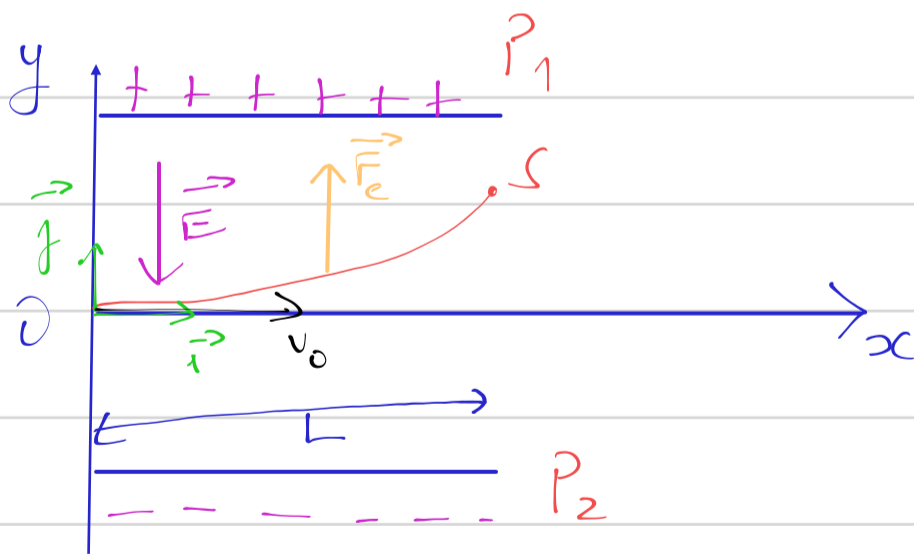
$$\beta = \frac{10^2 \sin^2(45)}{2 \times 10} = \frac{10 \times \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2}{2} = \frac{10 \times \frac{2}{4}}{2}$$

$$= \frac{20}{8} = 2,5$$

4) Voir question 3.

Exercice sur les débuts de l'e- en physique

1.1.



Sens de \vec{E} : Vers le bas
car le champ est toujours orienté de l'armature positive vers l'armature négative.

$$\text{Sens de } \vec{F}_e: \quad \vec{F}_e = q \vec{E}$$

$$\vec{F}_e = -e \vec{E}$$

1.2. Système: $\{e^- \text{ de masse } m_e\}$.

Réf: référentiel supposé galiléen.

$$\text{Bdf: } \vec{F}_e = -e \vec{E}$$

On voit que \vec{F}_e et \vec{E} sont de sens opposés.

2^{ème} Loi de Newton: $\sum \vec{F}_{ext} = m_e \times \vec{a}$

$$-e\vec{E} = m_e \vec{a}$$

$$\vec{a} = \frac{-e}{m} \vec{E}$$

Or on a les coordonnées de \vec{E} : $\vec{E} \begin{pmatrix} 0 \\ -E \end{pmatrix}$ d'où:

$$\vec{a} \begin{pmatrix} \frac{-e}{m} \times 0 \\ \frac{-e}{m} \times (-E) \end{pmatrix} \text{ ainsi:}$$

$$\vec{a} \begin{cases} a_x(t) = 0 \\ a_y(t) = \frac{eE}{m_e} \end{cases}$$

Or on sait que $\frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{a}$, par intégration:

$$\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = C_1 \\ v_y(t) = \frac{eE}{m_e} t + C_2 \end{cases}$$

Or avec conditions initiales, on a: $v_x(t=0) = v_0$ d'où $C_1 = v_0$
et $v_y(t=0) = 0$ et $C_2 = 0$

$$\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = v_0 \\ v_y(t) = \frac{eE}{m_e} t \end{cases}$$

Or $\frac{d\vec{or}}{dt} = \vec{v}$, donc par intégration:

$$\vec{or} \begin{cases} x(t) = v_0 t + C_3 \\ y(t) = \frac{eE}{2m_e} t^2 + C_4 \end{cases}$$

Or avec condit^o initiales, $x(t=0) = 0$ et $y(t=0) = 0$ d'où $C_3 = 0$
 $C_4 = 0$

$$\text{d'où: } \vec{OM} \begin{cases} x(t) = v_0 t \\ y(t) = \frac{eE}{2m_e} t^2 \end{cases}$$

1.3. On sait que $x(t) = v_0 t \Leftrightarrow t = \frac{x}{v_0}$.

On substitue t dans y : $y = \frac{eE}{2m_e} x \left(\frac{x}{v_0}\right)^2$

$$y = \frac{eE}{2m_e v_0^2} x^2$$

$\mathcal{L} f: f(x) = x^2$
 $\mathcal{L} f(x) = \frac{2x}{s^3}$
 $A(4; 16) \in$

1.4. On sait que $y = \frac{eE}{2m_e v_0^2} x^2$.

Comme $S \in$ trajectoire:

$$y_S = \frac{eE}{2m_e v_0^2} x_S^2$$

$$\frac{2 v_0^2 y_S}{E x_S} = \frac{e}{m_e}$$

$$\frac{e}{m_e} = \frac{2 v_0^2 y_S}{E x_S^2}$$

$$\frac{e}{m_e} = \frac{2 \times (2,4 \times 10^7)^2 \times 2,0 \times 10^{-2}}{1,6 \times 10^4 \times (9,0 \times 10^{-2})^2}$$

$$\frac{e}{m_e} = 1,8 \times 10^{11} \text{ C} \cdot \text{kg}^{-1}$$

