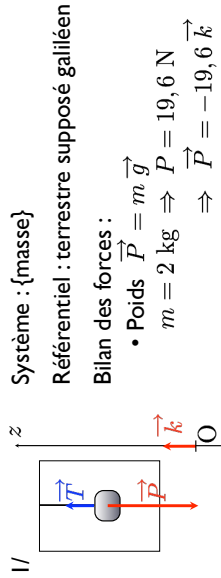


Corrigés Physique 7
Les lois de Newton

7.5 N°21 p. 202 : Ascenseur



Système : {masse}

Référentiel : terrestre supposé galiléen

Bilan des forces :

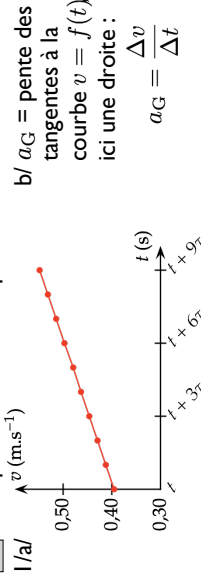
- Poids $\vec{P} = m \vec{g}$
- $m = 2 \text{ kg} \Rightarrow P = 19,6 \text{ N}$
- $\Rightarrow \vec{P} = -19,6 \vec{k}$
- Tension de la corde \vec{T}

Deuxième loi de Newton : $\vec{P} + \vec{T} = m \vec{a}$
 Montée + décélération $\Rightarrow \vec{a} = -4 \vec{k}$

$\Rightarrow -19,6 \vec{k} + \vec{T} = 2 \times (-4) \vec{k}$
 $\Rightarrow \vec{T} = 11,6 \vec{k} \Leftrightarrow$ Sensation de légèreté

2/ Descente + accélération $\Rightarrow \vec{a} = -2 \vec{k}$
 $\Rightarrow -19,6 \vec{k} + \vec{T} = 2 \times (-2) \vec{k}$
 $\Rightarrow \vec{T} = 15,6 \vec{k} \Leftrightarrow$ Sensation de légèreté

7.7 N°25 p. 203 : Mobile autoporteur

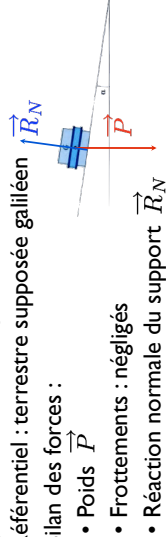


$\Rightarrow a_G = \frac{0,548 - 0,395}{9 \times 60 \cdot 10^{-3}} = 0,28 \text{ m.s}^{-1}$

Vecteur accélération \vec{a}_G

- Direction : celle du plan incliné
- Sens : oblique, vers le bas
- Point d'application : G
- Valeur : déjà donnée

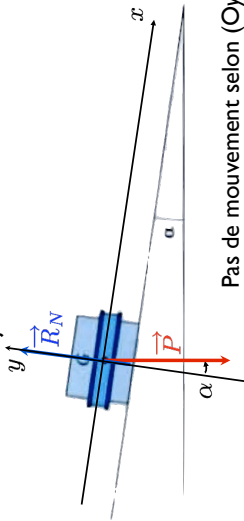
2/ Système : {mobile autoporteur}



Deuxième loi de Newton :

$\vec{P} + \vec{R}_N = m \vec{a}_G$

Projection sur des axes judicieux :



Pas de mouvement selon (Oy)
 $\Rightarrow a_y = 0 \Rightarrow a_x = a_G$

$\begin{cases} P \sin \alpha + 0 = ma_x \\ -P \cos \alpha + R_N = ma_y \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} P \sin \alpha = ma_G \\ -P \cos \alpha + R_N = 0 \end{cases}$

$P = mg \Rightarrow mg \sin \alpha = ma_G$

$\Rightarrow a_G = g \sin \alpha$

Application numérique :

$a_G = 9,8 \times 3,41 \cdot 10^{-2} = 0,33 \text{ m.s}^{-2}$
 $0,33 > 0,28$ donc valeur plus importante (18%)
 \Rightarrow Frottements non négligeables

3/ Réaction du support : $\vec{R} = \vec{R}_N + \vec{f}$

Ajout des frottements dans la projection de la loi de Newton :

$\begin{cases} P \sin \alpha - f = ma_G \\ -P \cos \alpha + R_N = 0 \end{cases}$

$\Rightarrow R_N = P \cos \alpha$
 $k = \frac{f}{R_N} \Rightarrow f = k R_N \Rightarrow P \sin \alpha - k R_N = ma_G$

$\Rightarrow P \sin \alpha - k P \cos \alpha = ma_G$

$\Rightarrow g \sin \alpha - k g \cos \alpha = a_G$

$\Leftrightarrow g \sin \alpha - a_G = k g \cos \alpha$

$\Leftrightarrow k = \frac{g \sin \alpha - a_G}{g \cos \alpha}$

Application numérique :

$\sin \alpha = 3,41 \cdot 10^{-2} \Rightarrow \alpha = 1,95^\circ \Rightarrow \cos \alpha = 0,999$
 $\Rightarrow k = \frac{0,33 - 0,28}{9,8 \times 0,999} = 5,1 \cdot 10^{-3}$ (sans unité)

Coefficient très faible, 20 fois moindre que celui entre l'acier et la glace !

7.6 Skieur

a/ Bilan des forces :

- Poids \vec{P}
- Poids \vec{P}

• Réaction du support $\vec{R} = \vec{f} + \vec{N}$

Deuxième loi de Newton :

$\vec{P} + \vec{f} + \vec{N} = m \vec{a}$

Projection :



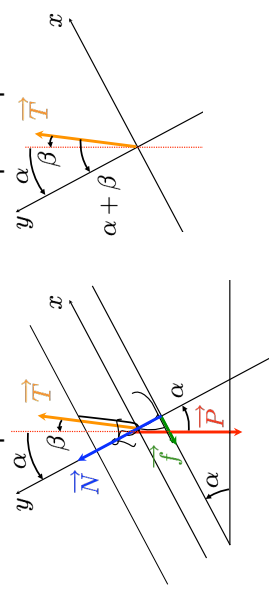
$\begin{cases} P \sin \alpha + 0 - f = ma_x \\ -P \cos \alpha + N + 0 = ma_y \end{cases}$

b/ Bilan des forces : idem, plus tension \vec{T}

Deuxième loi de Newton :

$\vec{P} + \vec{f} + \vec{N} + \vec{T} = m \vec{a}$

Schéma complet :



$\begin{cases} -P \sin(\alpha) - f + 0 + T \sin(\alpha + \beta) = ma \\ -P \cos(\alpha) + 0 + N + T \cos(\alpha + \beta) = 0 \end{cases}$

$\Rightarrow \begin{cases} -mg \sin(\alpha) - f + T \sin(\alpha + \beta) = ma \\ -mg \cos(\alpha) + N + T \cos(\alpha + \beta) = 0 \end{cases}$

c/ Mouvements rectilignes uniformes $\Rightarrow a = 0$

• Montée : inconnues f et N

$\begin{cases} -mg \sin(\alpha) - f + T \sin(\alpha + \beta) = 0 \\ -mg \cos(\alpha) + N + T \cos(\alpha + \beta) = 0 \end{cases}$

$\Rightarrow \begin{cases} f = -mg \sin(\alpha) + T \sin(\alpha + \beta) \\ N = mg \cos(\alpha) - T \cos(\alpha + \beta) \end{cases}$

Application numérique :

$\begin{cases} f = -70 \times 9,8 \times \sin(10^\circ) + 800 \times \sin(10^\circ + 30^\circ) \\ N = 70 \times 9,8 \times \cos(10^\circ) - 800 \times \cos(10^\circ + 30^\circ) \end{cases}$

$\begin{cases} f = 4,0 \cdot 10^2 \text{ N} \\ N = 63 \text{ N} \end{cases}$