

**I Etude expérimentale d'un mouvement circulaire et uniforme****1- Expérience :**

a- La trajectoire du mobile est un **arc de cercle**. Pendant des durées égales ($\tau = 40 \text{ ms}$) les distances parcourues entre deux points de marquage sont égales. Le mouvement du mobile est donc **circulaire et uniforme**.

b- Rayon R de la trajectoire: $R = 20,5 \text{ cm} = 0,205 \text{ m}$.

2- Construction des vecteurs vitesses \vec{v}_1 et \vec{v}_3

a- Calculs des vecteurs des vitesses v_1 et v_3 en m.s^{-1} .

$$v_1 = \frac{M_0 M_2}{2\tau} = \frac{6,0 \cdot 10^{-2}}{2 \times 40 \cdot 10^{-3}} = 0,75 \text{ m.s}^{-1} \quad \text{et } v_3 = \frac{M_2 M_4}{2\tau} = \frac{6,0 \cdot 10^{-2}}{2 \times 40 \cdot 10^{-3}} = 0,75 \text{ m.s}^{-1}$$



Les valeurs des vitesses v_1 et v_3 sont égales (mouvement uniforme).

b- Représentation des vecteurs vitesses \vec{v}_1 et \vec{v}_3 avec l'échelle: $1 \text{ cm} \leftrightarrow 0,1 \text{ m.s}^{-1}$.

$$l_{\vec{v}_1} = \frac{v_1}{0,1} = \frac{0,75}{0,1} = 7,5 \text{ cm} \quad \text{longueur du vecteur } \vec{v}_1: l_{\vec{v}_1}$$

$$l_{\vec{v}_3} = \frac{v_3}{0,1} = \frac{0,75}{0,1} = 7,5 \text{ cm}$$

3- Vecteur accélération \vec{a}_2 au point M_2 :

a- Donner l'expression du vecteur accélération \vec{a}_2 :

$$\vec{a}_2 = \frac{\Delta \vec{v}_2}{\Delta t} = \frac{\vec{v}_3 - \vec{v}_1}{2\tau}$$

b- Reporter **très soigneusement** au point M_2 les vecteurs $(-\vec{v}_1)$ et \vec{v}_3 . Voir annexe

c- Construire **très soigneusement** au point M_2 , le vecteur $\Delta \vec{v}_2 = \vec{v}_3 - \vec{v}_1$. Voir annexe

d- En utilisant l'échelle des vitesses, déterminer la valeur de $\Delta \vec{v}_2$ en m.s^{-1} et calculer $a_2 = \frac{\Delta v_2}{2 \times \tau}$

$$\Delta \vec{v}_2 \text{ mesure } 2,2 \text{ cm donc } \Delta v_2 = 2,2 \times 0,1 = 0,22 \text{ m.s}^{-1}$$

$$\text{donc } a_2 = \frac{\Delta v_2}{2 \times \tau} = \frac{0,22}{2 \times 40 \cdot 10^{-3}} = 2,8 \text{ m.s}^{-2}$$

e- Calcul de la longueur du vecteur \vec{a}_2 à l'échelle notée $l_{\vec{a}_2}$: $l_{\vec{a}_2} = \frac{a_2}{0,5} = \frac{2,8}{0,5} = 5,6 \text{ cm}$

f- Le vecteur \vec{a}_2 pointe vers le point O.

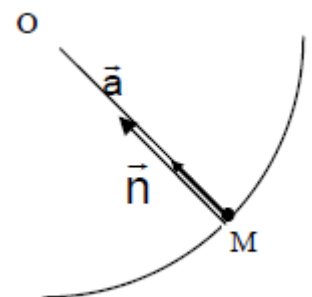
g- on calcule $\frac{v_2^2}{R} = \frac{(7,5 \cdot 10^{-2})^2}{0,205} = 2,7 \text{ m.s}^{-2}$ et $a_2 = 2,8 \text{ m.s}^{-2}$.

On constate qu'à 4 % près on a la relation: $a_2 = \frac{v_2^2}{R}$

Dans le cas d'un **mouvement circulaire uniforme**, l'accélération \vec{a} s'écrit

$$\vec{a} = \frac{v^2}{R} \vec{n} \quad \text{avec } \vec{n} \text{ vecteur unitaire normal (voir schéma).}$$

On utilisera cette formule dans le chapitre «Mouvement des satellites et des planètes »



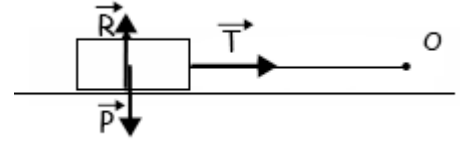
4- Seconde loi de Newton :

a- système étudié : { mobile }

référentiel d'étude : référentiel terrestre (galiléen)

bilan des forces appliquées au système :

le poids \vec{P} la réaction du sol \vec{R} et la tension du fil \vec{T}



| Son poids \vec{P} | La réaction du sol : \vec{R} | La tension du fil : \vec{T} |
|--|---|--|
| Direction : verticale Sens : vers le bas Point d'application : centre de gravité | Direction : verticale Sens : vers le haut Point d'application : centre surface de contact | Direction : horizontale Sens : dirigée vers le point O Point d'application : le point d'attache du fil |

b- Dans l'hypothèse du modèle sans frottement, que devient la relation vectorielle $\sum \vec{F}_{ext} = m\vec{a}$?

$$\sum \vec{F}_{ext} = \vec{P} + \vec{R} + \vec{T} = m \times \vec{a} \text{ Comme il n'y a pas de frottements } \vec{P} + \vec{R} = \vec{0}$$

Cette égalité vectorielle est bien en accord avec le fait que les 2 vecteurs sont bien colinéaires et orienté vers le centre O

Projection sur l'axe (Ox)

$$T_x = m \cdot a_x \text{ donc } T = m \times a$$

c- Calcul de la valeur T :

$$T = m \times a = 450 \cdot 10^{-3} \times 2,8 = 1,26 \text{ N}$$

