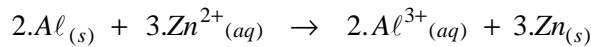


- Chimie -Partie I : Etude de la pile aluminium - Zinc1- \* Calcul de quotient de réaction à l'état initial :

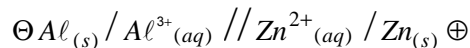
$$Q_{r,i} = \frac{[Zn^{2+}]_i^3}{[Al^{3+}]_i^2} = \frac{C_2^3}{C_1^2} = \frac{(4,5 \cdot 10^{-2})^3}{(4,5 \cdot 10^{-2})^2} = 4,5 \cdot 10^{-2} \gg K = 10^{-90}$$

\* Conclusion :

Le sens de la réaction spontanée est le sens inverse  $\xleftarrow{(2)}$  ; où il y aura consommation de l'aluminium Al :

2- Schéma conventionnel de la pile :

L'aluminium s'oxyde à l'anode qui est le pôle négatif de cette pile.

3-1- La concentration des ions Aluminium :

- Tableau d'avancement :

Equation de la réaction		$2.Al_{(s)} + 3.Zn^{2+}_{(aq)} \rightarrow 2.Al^{3+}_{(aq)} + 3.Zn_{(s)}$				Quantité de matière des $e^-$ échangés :
Etats du système	Avancement $x$ (mol)	Quantités de matière (mol)				
E. Initial	0	$n_i(Al)$	$C_2.V$	$C_1.V$	$n_i(Zn)$	0
E. Intermédiaire	$x$	$n_i(Al) - 2.x$	$C_2.V - 3.x$	$C_1.V + 2.x$	$n_i(Zn) + 3x$	$n(e^-) = 6.x$
E. Final	$x_{max}$	$n_i(Al) - 2.x_m$	$C_2.V - 3.x_m$	$C_1.V + 2.x_m$	$n_i(Zn) + 3x_m$	$n(e^-) = 6.x_m$

- Le réactif limitant :

\* Si l'aluminium est le réactif limitant ; alors :

$$n_i(Al) - 2.x_m = 0 \Rightarrow \frac{m_0}{M(Al)} - 2.x_m = 0 \Rightarrow x_m = \frac{m_0}{2.M(Al)} \stackrel{A.N}{=} \frac{1,35}{2 \times 27} = 2,5 \cdot 10^{-2} \text{ mol}$$

\* Si l'ion Zinc est le réactif limitant ; alors :

$$C_2.V - 3.x_m = 0 \Rightarrow x_m = \frac{C_2.V}{3} \stackrel{A.N}{=} \frac{4,5 \cdot 10^{-2} \times 0,1}{3} = 1,5 \cdot 10^{-3} \text{ mol}$$

On constate que :  $1,5 \cdot 10^{-3} \text{ mol} < 2,5 \cdot 10^{-2} \text{ mol}$  , donc l'ion Zinc est le réactif limitant.

$$- [Al^{3+}]_f = \frac{C_1.V + 2.x_m}{V} \Rightarrow [Al^{3+}]_f = C_1 + \frac{2.x_m}{V} \quad A.N : [Al^{3+}]_f = 4,5 \cdot 10^{-2} + \frac{2 \times 1,5 \cdot 10^{-3}}{0,1} \approx \underline{7,5 \cdot 10^{-2} \text{ mol.L}^{-1}}$$

3-2- La durée de fonctionnement de la pile :

La quantité d'électricité qui a circulée pendant la durée  $\Delta t$  est :  $Q = I \times \Delta t = 6.x_m \times F$

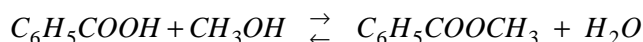
$$\text{alors : } \underline{\Delta t = \frac{6.x_m \times F}{I}} \quad A.N \quad \Delta t = \frac{6 \times 1,5 \cdot 10^{-3} \times 9,65 \cdot 10^4}{10 \times 10^{-3}} = 8,685 \cdot 10^4 \text{ s} = 24 \text{ h } 7 \text{ min } 30 \text{ s}$$

**Partie II :** Synthèse d'un ester, et réaction de benzoate de sodium avec un acide

**1- Etude de la synthèse d'un ester :**

**1-1- Choix du chauffage à reflux :** C'est d'augmenter la vitesse de réaction, et éviter les pertes des quantités de matière des espèces chimiques.

**1-2- Equation chimique :**



**1-3-1- Le bon choix est :** c) La vitesse est maximale au début de la réaction.

**1-3-2- \* Définition :** Le temps de demi-réaction est la durée au bout de laquelle l'avancement de la réaction prend la moitié de sa valeur atteinte à l'équilibre du système chimique ; c'est-à-dire :

$$x(t_{1/2}) = \frac{x_f}{2}$$

**\* Détermination graphique de  $x(t_{1/2})$  :**

Graphiquement ;  $x_f = 84 \text{ mmol} \Rightarrow \frac{x_f}{2} = 42 \text{ mmol} \Rightarrow t_{1/2} = 6 \text{ min}$

**1-3-3- Le rendement de la réaction :**

Par définition :  $r = \frac{n_{\text{exp}}(\text{ester})}{n_{\text{théorique}}(\text{ester})}$

Graphiquement on a :  $n_{\text{exp}}(\text{ester}) = x_f = 84 \text{ mmol}$

On cherche  $n_{\text{théorique}}(\text{ester})$  :

En se servant du tableau d'avancement de la réaction ; on écrit :  $n_{\text{théorique}}(\text{ester}) = x_{\text{max}}$

\* Si l'acide est le réactif limitant ; alors :

$$n_i(\text{acide}) - x_m = 0 \Rightarrow \frac{m}{M(\text{ac})} - x_m = 0 \Rightarrow x_m = \frac{m}{M(\text{ac})} = \frac{12,2}{122} = 0,1 \text{ mol}$$

\* Si l'alcool est le réactif limitant ; alors :

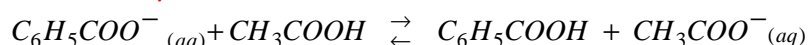
$$n_i(\text{alcool}) - x_m = 0 \Rightarrow \frac{m'}{M(\text{al})} - x_m = 0 \Rightarrow x_m = \frac{\rho \times V}{M(\text{al})} = \frac{0,8 \times 8}{32} = 0,2 \text{ mol}$$

Donc  $n_{\text{théorique}}(\text{ester}) = x_{\text{max}} = 0,1 \text{ mol}$

$$\text{Finalement : } r = \frac{84 \cdot 10^{-3}}{0,1} = 0,84 = 84\%$$

**2- Etude de la réaction de benzoate de sodium avec un acide :**

**2-1- Equation chimique :**

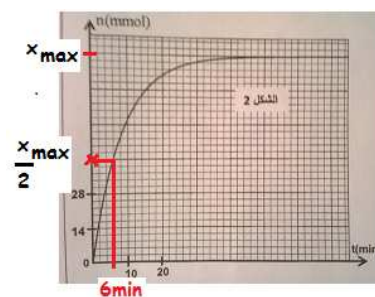


**2-2- La constante de l'équilibre :**

$$\text{On sait que } K = \frac{K_A(CH_3COOH / CH_3COO^-)}{K_A(C_6H_5COOH / C_6H_5COO^-)} = 10^{pK_{A1} - pK_{A2}} \quad \text{A.N : } K = 10^{4,2 - 4,8} \approx 0,25$$

**2-3- Expression de  $\tau$  :**

En se servant du tableau d'avancement de la réaction ; on écrit :



$$K = \left( \frac{x_f}{C_1 V_1 - x_f} \right)^2 \Rightarrow x_f = \frac{C_1 V_1 \sqrt{K}}{\sqrt{K} + 1} ; \text{ Or } x_m = C_1 V_1 ; \text{ alors } \tau = \frac{x_f}{x_m} \Rightarrow \tau = \frac{\sqrt{K}}{\sqrt{K} + 1} = \frac{\sqrt{0,25}}{\sqrt{0,25} + 1} \approx 0,33$$

### 2-4- Expression du pH :

$$\text{On a } pH = pK_{A1} + \log \left( \frac{[C_6H_5COO^-]}{[C_6H_5COOH]} \right) \Rightarrow pH = pK_{A1} + \log \left( \frac{x_f}{x_m - x_f} \right) = pK_{A1} + \log \left( \frac{x_f / x_m}{x_m / x_m - x_f / x_m} \right)$$

$$\text{Finalement : } \underline{pH = pK_{A1} + \log \left( \frac{\tau}{1 - \tau} \right)} \quad \text{A.N : } pH = 4,2 + \log \left( \frac{0,33}{1 - 0,33} \right) \approx 3,9$$

## - Physique -

### LES ONDES : Propagation d'une onde ultrasonore

#### 1- Détermination de la vitesse dans l'air :

1-1- Le bon choix est : b) Les ondes ultrasonores ne se propagent pas dans le vide.

1-2- La fréquence N des ondes :  $N = \frac{1}{T}$  A.N :  $N = \frac{1}{2,5 \times 10^{-6}} = 4 \cdot 10^4 \text{ Hz} = 40 \text{ kHz}$

#### 1-3- Vérification de la vitesse dans l'air :

On a :  $d = k \cdot \lambda$  avec  $k = 4$  et  $\lambda = \frac{V_a}{N}$  d'où :  $V_a = \frac{d}{k} \cdot N$  A.N :  $V_a = \frac{3,4 \cdot 10^{-2}}{4} \cdot 40000 = 340 \text{ m.s}^{-1}$

#### 2- Détermination de la vitesse dans l'eau de mer :

##### 2-1- Expression de $\Delta t$ :

- La vitesse du son est plus grande dans l'eau que dans l'air ;

- Si  $\Delta t$  est le retard temporel des ondes reçues dans l'eau par rapport à celles reçues dans

l'eau, alors :  $\Delta t = \Delta t_{air} - \Delta t_{eau} = \frac{\ell}{V_a} - \frac{\ell}{V_e} \Rightarrow \Delta t = \left( \frac{1}{V_a} - \frac{1}{V_e} \right) \times \ell$  (1)

##### 2-2- Détermination de la vitesse $V_e$ :

- La courbe de la figure 4 est celle d'une fonction linéaire d'équation :

$$\Delta t = K \cdot \ell$$
 (2) ; K est le coefficient directeur:  $K = \frac{\Delta(\Delta t)}{\Delta \ell}$

- En comparant (1) et (2) ; on déduit :  $\frac{1}{V_a} - \frac{1}{V_e} = K$

On obtient finalement :  $V_e = \frac{V_a}{1 - K \cdot V_a}$  A.N :  $V_e = \frac{340}{1 - \frac{2,5 \cdot 10^{-3} - 0}{1,1 - 0} \times 340} \approx 1496 \text{ m.s}^{-1}$

## L'ELECTRICITE :

### Partie I : Etude du dipôle RC et du circuit LC

#### 1- Etude du dipôle RC :

##### 1-1- Expression de la capacité $C_e$ :

- La loi d'additivité des tensions s'écrit :  $u = u_{c1} + u_{c2} = \frac{q}{C_1} + \frac{q}{C_2} = q \cdot \frac{C_1 + C_2}{C_1 \cdot C_2}$  (1)

- La tension aux bornes du condensateur équivalent s'écrit :  $u = \frac{q}{C_e}$  (2)

- En comparant (1) et (2) ; on déduit que :  $C_e = \frac{C_1 \cdot C_2}{C_1 + C_2}$ .

### 1-2- Equation différentielle vérifiée par la tension $u_2(t)$ :

D'après la figure1 :  $u_1 + u_2 + u_R = E$  (1)

En respectant les conventions :  $u_1 = \frac{q}{C_1}$  ;  $u_2 = \frac{q}{C_2}$  et  $u_R = R \cdot i = R \cdot \frac{dq}{dt} = RC_2 \cdot \frac{du_2}{dt}$

La relation (1) devient :  $\frac{C_2}{C_1} \cdot u_2 + u_2 + RC_2 \cdot \frac{du_2}{dt} = E$  ou bien  $(\frac{C_2}{C_1} + 1) \cdot u_2 + RC_2 \cdot \frac{du_2}{dt} = E$

Ce qui donne :  $\frac{1}{R} \cdot \frac{C_1 + C_2}{C_1 C_2} \cdot u_2 + \frac{du_2}{dt} = \frac{E}{RC_2}$  ; finalement :  $\frac{du_2}{dt} + \frac{1}{R \cdot C_e} \cdot u_2 = \frac{E}{R \cdot C_2}$

### 1-3- Expression de A et $\alpha$ :

On porte la solution  $u_2(t) = A \cdot (1 - e^{-\alpha t})$  dans l'expression de l'équation différentielle :

$$\frac{d}{dt} [A \cdot (1 - e^{-\alpha t})] + \frac{A}{R \cdot C_e} \cdot (1 - e^{-\alpha t}) = \frac{E}{R \cdot C_2} \quad \text{ou bien} \quad \underbrace{A \cdot (\alpha - \frac{1}{R \cdot C_e})}_{=0} \cdot (e^{-\alpha t}) + \frac{1}{R} \cdot \underbrace{(\frac{A}{C_e} - \frac{E}{C_2})}_{=0} = 0$$

ce qui donne :  $A = E \cdot \frac{C_e}{C_2} = E \cdot \frac{C_1}{C_1 + C_2}$  et  $\alpha = R \cdot C_e = R \cdot \frac{C_1 \cdot C_2}{C_1 + C_2}$

### 1-4-1- a) valeur de E :

A  $t=0$  ; l'équation différentielle s'écrit :  $\left(\frac{du_2}{dt}\right)_{t=0} + \frac{1}{R \cdot C_e} \cdot \underbrace{u_2(t=0)}_{=0} = \frac{E}{R \cdot C_2}$

On trouve alors :  $E = R \cdot C_2 \cdot \left(\frac{du_2}{dt}\right)_{t=0}$  A.N :  $E = 3 \cdot 10^3 \times 2 \cdot 10^{-6} \times \frac{4 - 0}{2 \cdot 10^{-3} - 0} = 12V$

### 1-4-1- b) valeurs de $u_1$ et $u_2$ en régime permanent :

- D'après le graphe2, lorsque  $t \rightarrow \infty$  alors  $u_{2\infty} = 8V$

- D'après le graphe2, lorsque  $t \rightarrow \infty$  alors  $u_{R\infty} = 0$  ; et en utilisant :  $u_{1\infty} + u_{2\infty} + u_{R\infty} = E$  (1)

On obtient :  $u_{1\infty} = E - u_{2\infty} - u_{R\infty}$  A.N :  $u_{1\infty} = 12 - 8 - 0 = 4V$

### 1-4-2- Montrons que $C_1 = 4\mu F$ :

- D'après le graphe2, on trouve la constante  $\tau = 4ms = 4 \cdot 10^{-3}s$

- Son expression est :  $\tau = R \cdot C_e = R \cdot \frac{C_1 \cdot C_2}{C_1 + C_2}$  donc :  $(C_1 + C_2)\tau = R \cdot C_1 \cdot C_2$  ou bien :

$$C_1 = \frac{C_2 \cdot \tau}{R \cdot C_2 - \tau} \quad \text{A.N : } C_1 = \frac{2 \cdot 10^{-6} \times 4 \cdot 10^{-3}}{3 \cdot 10^3 \times 2 \cdot 10^{-6} - 4 \cdot 10^{-3}} = 4 \cdot 10^{-6} F = 4\mu F$$

## 2- Etude des oscillations dans le circuit LC :

### 2-1- Equation différentielle vérifiée par la tension $u_L(t)$ :

- Loi d'additivité des tensions :  $u_2 + u_L = 0$  (1)

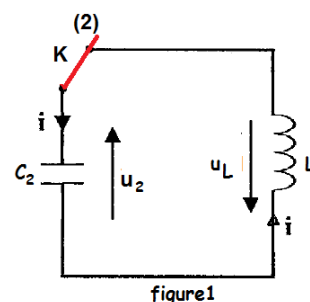
- En dérivant (1) on aura :  $\frac{du_2}{dt} + \frac{du_L}{dt} = 0$  (2)

- En convention récepteur :  $u_2 = \frac{q}{C_2}$  (3) avec  $i = \frac{dq}{dt}$

- Des relations (2) et (3) ; on écrit :  $\frac{1}{C_2} \frac{dq}{dt} + \frac{du_L}{dt} = 0 \Rightarrow \frac{1}{C_2} \cdot i + \frac{du_L}{dt} = 0$  (4)

- En dérivant (4) on aura :  $\frac{1}{C_2} \cdot \frac{di}{dt} + \frac{d^2 u_L}{dt^2} = 0$  or  $u_L = L \cdot \frac{di}{dt}$  ou  $\frac{di}{dt} = \frac{1}{L} \cdot u_L$

- Finalement on obtient :  $\frac{d^2 u_L}{dt^2} + \frac{1}{LC_2} \cdot u_L = 0$



### 2-2-1- L'énergie totale du circuit LC<sub>2</sub> :

On sait que :  $E_{Tot} = E_{\acute{e}l\grave{e}} + E_{mag}$

$$E_{\acute{e}l\grave{e}} = \frac{1}{2} C_2 \cdot u_2^2 = \frac{1}{2} C_2 \cdot u_L^2 \quad (u_2 = -u_L) \text{ et } E_{mag} = \frac{L}{2} \cdot i(t)^2 = \frac{L \cdot C_2^2}{2} \cdot \left( \frac{du_L}{dt} \right)^2 \text{ car d'après (4) : } i = -C_2 \cdot \frac{du_L}{dt}$$

Donc  $E_{Tot} = \frac{1}{2} C_2 \cdot u_L^2 + \frac{L \cdot C_2^2}{2} \cdot \left( \frac{du_L}{dt} \right)^2$  : cette énergie est constante, on la calcule à  $t=0$  :

$$E_{Tot} = \frac{1}{2} C_2 \cdot u_L^2(0) + \frac{L \cdot C_2^2}{2} \cdot \left( \frac{du_L}{dt} \right)_{t=0}^2$$

et d'après le graphe de la figure3 on trouve :  $u_L(0) = -8V$  et  $\left( \frac{du_L}{dt} \right)_{t=0} = 0$

**A.N :**  $E_{Tot} = \frac{1}{2} C_2 \cdot u_L^2(0) = \frac{1}{2} \times 2 \cdot 10^{-6} \times (-8)^2 = 6,4 \cdot 10^{-5} J = 64 \mu J$

### 2-2-2- Calcul de l'énergie magnétique à $t=2,7ms$ :

On sait que :  $E_{mag} = E_{Tot} - E_{\acute{e}l\grave{e}}$  ou bien  $E_{mag} = E_{Tot} - E_{\acute{e}l\grave{e}} = E_{Tot} - \frac{1}{2} C_2 \cdot u_L^2$

Donc  $E_{mag}(2,7ms) = E_{Tot} - \frac{1}{2} C_2 \cdot u_L^2(2,7ms) \Rightarrow E_{mag}(2,7ms) = 6,4 \cdot 10^{-5} - \frac{1}{2} \times 2 \cdot 10^{-6} \times (4,8)^2 \approx 4,1 \cdot 10^{-5} J = 41 \mu J$

## Partie II : Etude de la qualité d'une modulation d'amplitude

### 1- Expression du taux de modulation m :

On a la tension de sortie :  $u(t) = A \cdot \left[ \frac{m}{S_m} \cdot s(t) + 1 \right] \cdot \cos(2\pi f_p \cdot t)$  avec  $s(t) = S_m \cdot \cos(2\pi f_s \cdot t)$

Alors :  $u(t) = A \cdot \underbrace{(m \cdot \cos(2\pi f_s \cdot t) + 1)}_{\text{amplitude}} \cdot \cos(2\pi f_p \cdot t)$  ; d'où l'amplitude est :  $U(t) = A \cdot (m \cdot \cos(2\pi f_s \cdot t) + 1)$

\* Si  $\cos(2\pi f_s \cdot t) = 1 \Rightarrow U_{\max} = A \cdot (m + 1)$  (1)

\* Si  $\cos(2\pi f_s \cdot t) = -1 \Rightarrow U_{\min} = A \cdot (-m + 1)$  (2)

En faisant le rapport de (1) / (2) ; on aura :  $\frac{U_{\max}}{U_{\min}} = \frac{A \cdot (m + 1)}{A \cdot (-m + 1)} \Rightarrow U_{\max} \cdot (1 - m) = U_{\min} \cdot (1 + m)$

Après le calcul on aboutit à la relation :  $m = \frac{U_{\max} - U_{\min}}{U_{\max} + U_{\min}}$

**2- \* Détermination de  $f_p$ ,  $f_s$  et  $m$  :**

D'après le graphe de la figure 5 :

$$- 16.T_p = 5 \times 20.10^{-6} \Rightarrow f_p = \frac{1}{T_p} = \frac{16}{5 \times 20.10^{-6}} = 16.10^4 \text{ Hz} = 160 \text{ kHz}$$

$$- T_s = 5 \times 20.10^{-6} \Rightarrow f_s = \frac{1}{T_s} = \frac{1}{5 \times 20.10^{-6}} = 10^4 \text{ Hz} = 10 \text{ kHz}$$

$$- m = \frac{3 \times 1 - 1 \times 1}{3 \times 1 + 1 \times 1} = 0,5$$

**\* Conclusion :**On constate que les deux conditions sont réalisées :  $m = 0,5 < 1$  et  $f_s = 10 \text{ kHz} \ll f_p = 160 \text{ kHz}$ 

Donc la modulation d'amplitude dans ce cas est bonne.

**LA MECANIQUE :****PARTIE I : Etude de l'influence des champs électrique et magnétique sur des électrons****1- Première expérience :****1-1- Equation de la trajectoire:**

- Système à étudier : {Un électron ( $m, e$ )}
- Repère d'étude  $R (O ; \vec{i}; \vec{j}; \vec{k})$  supposé galiléen ;
- Bilan des forces extérieures :

$$* \text{ Action de la force électrique : } \vec{F}_e = -e \cdot \vec{E}$$

\* L'intensité du poids de l'électron est négligeable devant celle de la force électrique.

$$- \text{ La 2}^{\text{ème}} \text{ loi de Newton donne : } \vec{F}_e = m \cdot \vec{a}_G \text{ ou bien } m \cdot \vec{a}_G = -e \cdot \vec{E}$$

- Projection de cette relation vectorielle sur chacun des deux axes Ox et Oy :

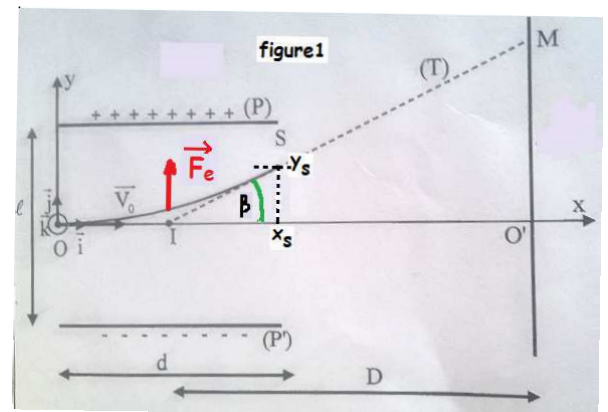
$$\begin{cases} m \cdot a_x = -e \cdot E_x = 0 \quad (\text{car } E_x = 0) \\ m \cdot a_y = -e \cdot E_y = e \cdot E \quad (\text{car } E_y = -E = -\frac{U}{\ell}) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a_x = 0 & ; \text{avec } a_x = dv_x / dt \\ a_y = \frac{eU}{m\ell} & ; \text{avec } a_y = dv_y / dt \end{cases}$$

- Par intégration et en tenant compte de la condition initiale : ( $v_x = v_0$  et  $v_y = 0$ ); on aura:

$$\begin{cases} v_x = v_0 & ; \text{avec } v_x = dx / dt \\ v_y = \frac{eU}{m\ell} \cdot t & ; \text{avec } v_y = dy / dt \end{cases}$$

- Par intégration et en tenant compte de la condition initiale : ( $x_0 = 0$  et  $y_0 = 0$ ); on aura:

$$\begin{cases} x(t) = v_0 \cdot t \\ y(t) = \frac{eU}{2m\ell} \cdot t^2 \end{cases}, \text{ alors } \begin{cases} t = \frac{x}{v_0} \\ y(x) = \frac{eU}{2m\ell} \cdot \left(\frac{x}{v_0}\right)^2 \end{cases} \text{ qui donne l'équation de la trajectoire : } y(x) = \frac{eU}{2m\ell v_0^2} \cdot x^2$$



**1-2- Déviation électrique O'M:**

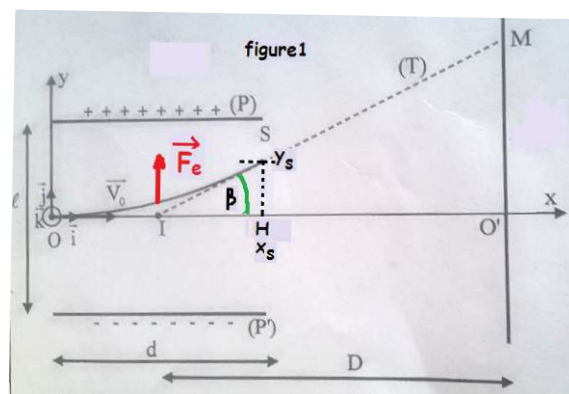
Sur la figure1 ci-contre, on a :

$$\tan(\beta) = \frac{O'M}{O'I} = \frac{HS}{HI} \Rightarrow \frac{O'M}{D - \frac{d}{2}} = \frac{y(d)}{\frac{d}{2}}$$

$$\Rightarrow O'M = \left(D - \frac{d}{2}\right) \times \frac{\frac{eU}{2} \cdot d^2}{\frac{d}{2}}$$

$$\Rightarrow O'M = \left(D - \frac{d}{2}\right) \times \frac{eUd}{mlv_0^2} \quad \text{et avec } D = 30\text{cm} \gg \frac{d}{2} = 3\text{cm} ,$$

$$\text{on obtient : } O'M \approx \frac{eUdD}{mlv_0^2}$$

**2- Deuxième expérience :****2-1- Sens du vecteur champ magnétique  $\vec{B}$  :**

Les électrons frappent l'écran en  $O'$  ; pour cela la force magnétique  $\vec{F}_m$  est verticale vers le

bas, or  $\vec{F}_m = -e \cdot \vec{v}_0 \wedge \vec{B} = e \cdot \vec{B} \wedge \vec{v}_0$  ; donc le trièdre  $(\vec{F}_m, \vec{B}, \vec{v}_0)$  est direct, et le vecteur  $\vec{B}$  sera

porté par l'axe Oz dans le sens contraire de  $\vec{k}$  ; ( $\vec{B} = -B \cdot \vec{k}$  ; symbole  $\otimes B$ )

**2-2- Expression de la vitesse des électrons :**

$$\text{On a } \|\vec{F}_m\| = \|\vec{F}_e\| \Rightarrow \left\| -e \cdot \vec{v}_0 \wedge \vec{B} \right\| = \left\| -e \cdot \vec{E} \right\| \Rightarrow v_0 \cdot B = E \Rightarrow v_0 = \frac{E}{B}$$

**2-2- Expression du rapport  $e/m$  :**

En utilisant la relation précédente  $O'M \approx \frac{eUdD}{mlv_0^2}$  avec  $v_0 = \frac{E}{B} = \frac{U}{\ell \cdot B}$

$$\text{On écrira : } \frac{e}{m} = \frac{O'M \cdot \ell \cdot \left(\frac{U}{\ell \cdot B}\right)^2}{UdD} \quad \text{ou bien} \quad \frac{e}{m} = \frac{O'M \cdot U}{D \cdot d \cdot \ell \cdot B^2}$$

$$\text{A.N: } \frac{e}{m} = \frac{5,4 \cdot 10^{-2} \times 1200}{30 \cdot 10^{-2} \times 6 \cdot 10^{-2} \times 2 \cdot 10^{-2} \times (1,01 \cdot 10^{-3})^2} \approx 1,76 \cdot 10^{11} \text{ C.kg}^{-1}$$

**PARTIE II : Etude du mouvement d'un pendule élastique****1- Les frottements sont négligeables :****1-1- Détermination de l'allongement  $\Delta \ell_0 = L_{eq} - L_0$  :**

A l'équilibre :  $\vec{T}_0 + \vec{P} = \vec{0}$  , et par projection sur l'axe vertical Oz, on aura :

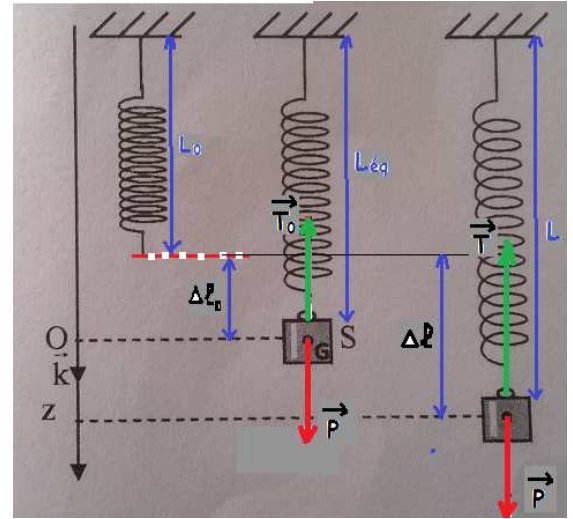
$$T_{0z} + P_z = 0 , \text{ alors } -k \cdot \Delta \ell_0 + m \cdot g = 0 \text{ d'où } \Delta \ell_0 = \frac{m \cdot g}{k}$$

1-2- Equation différentielle que vérifie la cote  $z(t)$ :

- Système à étudier : {corps S}
- Repère d'étude R (O ;  $\vec{k}$ ) supposé galiléen ;
- Bilan des forces extérieures :
- \* Poids du corps S :  $\vec{P}$
- \* Action du ressort :  $\vec{T}$
- La 2<sup>ème</sup> loi de Newton donne :  $\vec{P} + \vec{T} = m \cdot \vec{a}_G$  ;
- Projection de cette relation vectorielle sur l'axe Oz :

$$P - T = m \cdot a_z \Rightarrow mg - K(\Delta \ell_0 + z) = m \cdot \ddot{z}$$

$$\Rightarrow \underbrace{mg - K \cdot \Delta \ell_0}_{=0} - K \cdot z = m \cdot \ddot{z} \Rightarrow \ddot{z} + \frac{K}{m} \cdot z = 0 \quad (1)$$

1-3- Valeur de K et  $V_{0z}$ :

- \* Valeur de la raideur K :

- La solution de cette équation est :  $z(t) = z_m \cdot \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right)$  et  $\ddot{z}(t) = -\left(\frac{2\pi}{T_0}\right)^2 z_m \cdot \cos\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right)$  (2)

- En comparant (1) et (2) ; on déduit que :  $\frac{K}{m} = \left(\frac{2\pi}{T_0}\right)^2$ , alors  $K = m \cdot \left(\frac{2\pi}{T_0}\right)^2$

**A.N :**  $K = 0,2 \times \frac{4 \times \pi^2}{0,4^2} = 50 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$

- \* Valeur de la vitesse initiale  $V_{0z}$  :

On a :  $\dot{z}(t) = -\frac{2\pi}{T_0} z_m \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{T_0} \cdot t + \varphi\right)$  et  $V_{0z} = \dot{z}(0) = -\frac{2\pi}{T_0} z_m \cdot \sin(\varphi) < 0$  (voir le graphe 3)

On a également :  $z_0 = z_m \cdot \cos(\varphi) \Rightarrow \cos^2(\varphi) = \left(\frac{z_0}{z_m}\right)^2 \Rightarrow \sin(\varphi) = \sqrt{1 - \left(\frac{z_0}{z_m}\right)^2}$  (car  $\sin(\varphi) > 0$ )

Finalement on aura l'expression :  $V_{0z} = -\frac{2\pi}{T_0} z_m \cdot \sqrt{1 - \left(\frac{z_0}{z_m}\right)^2}$  ou bien  $V_{0z} = -\frac{2\pi}{T_0} \cdot \sqrt{z_m^2 - z_0^2}$

**A.N :**  $V_{0z} = -\frac{2\pi}{0,4} \times \sqrt{(4 \cdot 10^{-2})^2 - (2 \cdot 10^{-2})^2} \approx -0,54 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

1- Les frottements ne sont pas négligeables :2-1- La correspondance :

- La courbe(1) correspond au régime pseudo-périodique ;
- La courbe(2) correspond au régime apériodique.

2-2-1- Expression de l'énergie potentielle  $E_p$ :

- L'énergie potentielle totale est :  $E_p = E_{pp} + E_{pe}$  (\*)

- L'énergie potentielle de pesanteur est :  $E_{pp} = -m.g.z + C$

Or en  $z=0$  on a  $E_{pp}=0$  donc  $C=0$  ; d'où  $E_{pp} = -m.g.z$  (1)

- L'énergie potentielle élastique est :  $E_{pe} = \frac{1}{2}.K.\Delta\ell^2 + C'$

Or lorsque  $\Delta\ell=0$  on a  $E_{pe}=0$  donc  $C'=0$  ; d'où  $E_{pe} = \frac{1}{2}.K.\Delta\ell^2$  (2)

- On porte (1) et (2) dans (\*), on aura :

$$E_p = -m.g.z + \frac{1}{2}.K.\Delta\ell^2, \text{ avec } \Delta\ell = \Delta\ell'_0 + z$$

$$\text{On écrit : } E_p = -m.g.z + \frac{1}{2}.K.(\Delta\ell'_0 + z)^2 = \underbrace{(-m.g + K.\Delta\ell'_0)}_{=0 \text{ (à l'équilibre)}}.z + \frac{1}{2}.K.z^2 + \frac{1}{2}.K.(\Delta\ell'_0)^2$$

$$\text{Finalement on aboutit à l'expression : } E_p = \frac{1}{2}.K.z^2 + \frac{1}{2}.K.(\Delta\ell'_0)^2$$

### 2-2-2- Calcul de la variation de l'énergie mécanique $\Delta E_m$ :

Dans le cas du régime pseudo-périodique :

$$\Delta E_m = \Delta E_p + \Delta E_c$$

$$\Rightarrow \Delta E_m = \frac{1}{2}.K.(z_2^2 - z_1^2) + \frac{1}{2}.m.(\underbrace{\dot{z}_2}_{=0}^2 - \underbrace{\dot{z}_1}_{=0}^2)$$

$$\Rightarrow \Delta E_m = \frac{1}{2}.K.(z_2^2 - z_1^2)$$

$$\text{A.N : } \Delta E_m = \frac{1}{2} \times 50 \times ((2,2 \cdot 10^{-2})^2 - (3 \cdot 10^{-2})^2) \approx \underline{\underline{-1,04 \cdot 10^{-2} \text{ J}}}$$