

MP 08/09 – Corrigé du D.S. de PHYSIQUE n°4

Exercice 1

1) Roulement sans glissement : $\vec{v}(I) = \vec{0}$.

$$\begin{aligned} \text{Or : } \vec{v}(I) &= \vec{v}(C) + \vec{\omega} \wedge \vec{CI} = (R-r)\dot{\alpha} \hat{\alpha} + \dot{\theta} \hat{z} \wedge r \hat{r} \\ &= [(R-r)\dot{\alpha} + r\dot{\theta}] \hat{\alpha} \end{aligned}$$

$$\text{Donc : } \underline{(R-r)\dot{\alpha} + r\dot{\theta} = 0.}$$

Commentaires : - $\dot{\alpha}$ et $\dot{\theta}$ sont de signes opposés, conformément à l'intuition
- si $R=r$, $\dot{\theta} = 0$: la sphère est bloquée sur le rail!

$$2) E_p = -mg(R-r)\cos\alpha$$

$$E_c = \frac{1}{2} m v(C)^2 + \frac{1}{2} J \dot{\theta}^2 \quad (\text{Koenig})$$

$$= \frac{1}{2} m (R-r)^2 \dot{\alpha}^2 + \frac{1}{2} \times \frac{2}{5} m r^2 \dot{\theta}^2$$

$$= \frac{1}{2} m (R-r)^2 \dot{\alpha}^2 + \frac{1}{5} m (R-r)^2 \dot{\alpha}^2 = \frac{7}{10} m (R-r)^2 \dot{\alpha}^2$$

$$\underline{E_m = E_c + E_p = \frac{7}{10} m (R-r)^2 \dot{\alpha}^2 - mg(R-r)\cos\alpha}$$

Avec le roulement sans glissement, la force de contact rail \rightarrow sphère ne travaille pas, donc la sphère est un système conservatif.

$$E_m = C^te \Rightarrow \frac{dE_m}{dt} = \frac{7}{5} m (R-r)^2 \dot{\alpha} \ddot{\alpha} + mg(R-r) \dot{\alpha} \sin\alpha = 0$$

$$\dot{\alpha} \text{ non identiquement nul, donc : } \underline{\ddot{\alpha} + \frac{5g}{7(R-r)} \sin\alpha = 0}$$

3) Petites oscillations autour de $\alpha = 0$: $\alpha \ll 1 \text{ rad}$ et $\sin\alpha \approx \alpha$

$$\text{Alors : } \ddot{\alpha} + \frac{5g}{7(R-r)} \alpha = 0 \Rightarrow \alpha(t) = A \cos(\omega_{p0} t + \varphi)$$

$$\text{avec } \omega_{p0} = \sqrt{\frac{5g}{7(R-r)}}. \text{ Période : } \underline{T_{p0} = \sqrt{\frac{7(R-r)}{5g}}}$$

4) La 2^{ème} sphère a un mouvement de translation : $E_c^{(2)} = \frac{1}{2} m (R-r)^2 \dot{\alpha}^2$,
à comparer à $E_c^{(1)} = \frac{7}{10} m (R-r)^2 \dot{\alpha}^2$.

D'après le théorème de l'énergie cinétique, lorsque les sphères passent par une position α , elles ont la même énergie cinétique, égale au travail du poids entre α_0 et α (dans les deux cas la force rail \rightarrow sphère

ne travaille pas), ainsi $\dot{\alpha}^{(2)} > \dot{\alpha}^{(1)}$. La sphère (2) arrive la première 2/

Ce résultat ne change pas si les masses sont différentes car le travail du poids et l'énergie cinétique (pour $\dot{\alpha}$ donné) sont proportionnels à la masse.

5) Intégrale première de l'énergie (sphère (2)) :

$$\frac{1}{2} m (R-r)^2 \dot{\alpha}^2 - mg(R-r) \cos \alpha = 0 - mg(R-r) \cos \alpha_0$$

$$\Rightarrow \dot{\alpha} = \sqrt{\frac{2g}{R-r} (\cos \alpha - \cos \alpha_0)}$$

↖
car α décroît

$$\Leftrightarrow \frac{-d\alpha}{\sqrt{\frac{2g}{R-r} (\cos \alpha - \cos \alpha_0)}} = dt$$

donc

$$\tau = \sqrt{\frac{R-r}{2g}} \int_0^{\alpha_0} \frac{d\alpha}{\sqrt{\cos \alpha - \cos \alpha_0}}$$

C'est pareil pour la sphère (1) en remplaçant " $\frac{1}{2}$ " par " $\frac{7}{10}$ " et :

$$\underline{\tau' = \sqrt{\frac{7}{5}} \tau}$$

Exercice 2

A.1) $\vec{E} = -\text{grad } V = -\frac{dV}{dr} \vec{u}_r$, donc:
 et 2)

$$\frac{dV}{dr} = \begin{cases} -\frac{k}{2\epsilon_0} & \text{si } r \in [0, R] \\ -\frac{kR^2}{2\epsilon_0 r^2} & \text{si } r \in [R, +\infty[\end{cases}$$

$$\Rightarrow V = \begin{cases} -\frac{k}{2\epsilon_0} r + A & \text{si } r \in [0, R] \\ \frac{kR^2}{2\epsilon_0 r} + B & \text{si } r \in [R, +\infty[\end{cases}$$

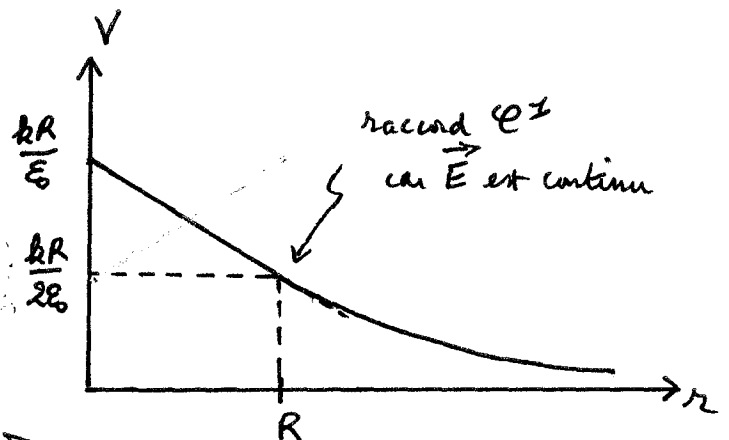
Conditions aux limites :

- $V \rightarrow 0$ si $r \rightarrow \infty$ donc $B = 0$

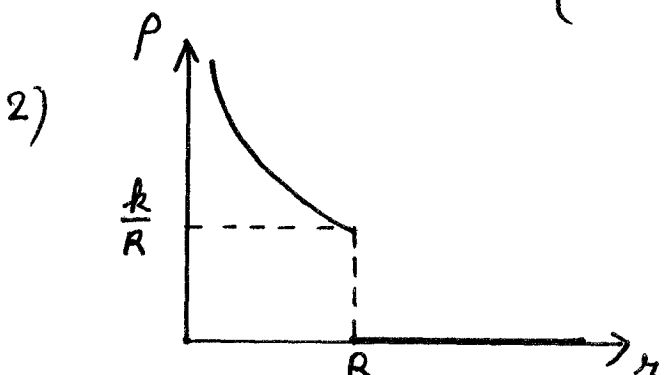
- V continu en $r = R$ donc $A = \frac{kR}{\epsilon_0}$

Finalement :

$$V = \begin{cases} \frac{k}{2\epsilon_0} (2R - r) & \text{si } r \in [0, R] \\ \frac{kR^2}{2\epsilon_0 r} & \text{si } r \in [R, +\infty[\end{cases}$$



B.1) Maxwell - Gauss : $\rho = \epsilon_0 \text{div } \vec{E}$
 $= \epsilon_0 \frac{1}{r^2} \frac{d}{dr} (r^2 E(r))$
 $= \begin{cases} \frac{k}{r} & \text{si } r \in [0, R] \\ 0 & \text{si } r \in [R, +\infty[\end{cases}$



$$C.1) \underline{dQ = \rho(r) \times 4\pi r^2 dr}$$

$$2) q_0 = \int_{r=0}^{\infty} \rho(r) 4\pi r^2 dr = \int_0^R \frac{k}{r} 4\pi r^2 dr = \underline{2\pi k R^2}$$

3) Champ d'une charge ponctuelle q_0 , placée en O:

$$\vec{E}_{c.p.} = \frac{q_0}{4\pi\epsilon_0 r^2} \vec{u}_r \quad (\text{loi de Coulomb})$$

$$= \frac{2\pi k R^2}{4\pi\epsilon_0 r^2} \vec{u}_r = \frac{k R^2}{2\epsilon_0} \vec{u}_r = \vec{E}$$

$$\underline{\vec{E} = \vec{E}_{c.p.} \text{ pour } r > R \text{ uniquement}}$$

$$4) \text{ flux du champ } \vec{E} : \Phi_E = \iint_{\text{sphère}} \vec{E} \cdot d\vec{S}$$

$$= \int_{\theta=0}^{\pi} \int_{\varphi=0}^{2\pi} \left(\frac{k R^2}{2\epsilon_0 r^2} \vec{u}_r \right) \cdot (r d\theta r \sin\theta d\varphi \vec{u}_r)$$

$$= \int_{\theta=0}^{\pi} \int_{\varphi=0}^{2\pi} \frac{k R^2}{2\epsilon_0} \sin\theta d\theta d\varphi$$

$$= \frac{k R^2}{2\epsilon_0} \times 4\pi = \frac{2\pi k R^2}{\epsilon_0}$$

$$\text{théorème de Gauss: } Q_{\text{int}} = \epsilon_0 \Phi_E = 2\pi k R^2$$

Toute sphère de rayon $r \geq R$, contient la même charge $2\pi k R^2$, qui est la charge totale q_0 de la distribution.

Problème

$$A.1) E_c = \frac{1}{2} J \dot{\theta}^2, \quad E_p = \frac{1}{2} C \theta^2 \quad (\text{le poids ne travaille pas})$$

$$E_m = E_c + E_p = \frac{1}{2} J \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} C \theta^2$$

$$A.2) \text{ Pas de frottement } \Rightarrow E_m = \text{cte}$$

$$\frac{dE_m}{dt} = J \dot{\theta} \ddot{\theta} + C \theta \dot{\theta} = 0$$

$$\dot{\theta} \text{ non identiquement nul, donc: } \ddot{\theta} + \frac{C}{J} \theta = 0$$

$$\text{Solution: } \theta(t) = A \cos(\omega_0 t) + B \sin(\omega_0 t) \text{ avec } \omega_0 = \sqrt{\frac{C}{J}}$$

$$\text{Conditions initiales: } \theta(0) = \theta_0 = A$$

$$\dot{\theta}(0) = 0 = B \omega_0$$

$$\text{Donc: } \underline{\theta(t) = \theta_0 \cos(\omega_0 t)}. \quad \text{Période: } \underline{T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{J}{C}}}$$

$$A.3)b) \frac{dE_m}{dt} = P_{\text{frott}} \text{ soit:}$$

$$J \dot{\theta} \ddot{\theta} + C \theta \dot{\theta} = -\alpha \dot{\theta}^2$$

$$\Rightarrow \underline{\ddot{\theta} + \frac{\alpha}{J} \dot{\theta} + \frac{C}{J} \theta = 0}$$

a) C'est le frottement de l'air sur le pendule.

$$c) \quad \ddot{\theta} + 2\lambda \omega_0 \dot{\theta} + \omega_0^2 \theta = 0$$

$$\text{équation caractéristique: } r^2 + 2\lambda \omega_0 r + \omega_0^2 = 0$$

$$\Delta' = \omega_0^2 (\lambda^2 - 1) < 0 \text{ car amortissement très faible}$$

$$\text{racines: } -\lambda \omega_0 \pm j \omega_0 \sqrt{1 - \lambda^2}$$

$$\text{solution: } \theta(t) = e^{-\lambda \omega_0 t} (A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t))$$

$$\text{avec } \omega = \omega_0 \sqrt{1 - \lambda^2}$$

$$\text{Pseudo-période: } \underline{T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{T_0}{\sqrt{1 - \lambda^2}}}$$

d) $T > T_0$ et on veut $|T - T_0| \leq \frac{T_0}{100}$ soit $T_0 < T < \frac{101}{100} T_0$

il faut : $\sqrt{1 - \lambda^2} > \frac{100}{101}$ soit $\lambda < 1 - \left(\frac{100}{101}\right)^2 = 0,02$

A.4) a) $\vec{\omega}^* = \vec{\omega} = \dot{\theta} \vec{u}_3$

b) $E_C^*(\text{surchage}) = \frac{1}{2} J_1 \dot{\theta}^2$

c) $E_C(\text{surchage}) = \frac{1}{2} m (\vec{v}(\text{surchage}))^2 + E_C^*(\text{surchage})$
 $= \frac{1}{2} m (d\dot{\theta})^2 + \frac{1}{2} J_1 \dot{\theta}^2$
 $= \frac{1}{2} (md^2 + J_1) \dot{\theta}^2$

d) $E_C(\text{barre} + \text{surchage}) = E_C(\text{barre}) + 2 E_C(\text{surchage})$
 $= \frac{1}{2} J_0 \dot{\theta}^2 + (md^2 + J_1) \dot{\theta}^2$
 $= \frac{1}{2} (J_0 + 2J_1 + 2md^2) \dot{\theta}^2$

donc $J = J_0 + 2J_1 + 2md^2$

A.5) a) $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{J_0 + 2J_1 + 2md^2}{C}}$ soit $T_0^2 = \frac{4\pi^2 (J_0 + 2J_1)}{C} + \frac{8\pi^2 m}{C} d^2$

La courbe T_0^2 en fonction de d^2 est une droite de pente $\frac{8\pi^2 m}{C}$.

On a donc par exemple:

$$\frac{8\pi^2 m}{C} = \frac{177 - 117}{0,0225 - 0,01}$$

$$\approx 4800 \text{ s}^2 \text{ m}^{-2}$$

d'où $C \approx 8 \cdot 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 \cdot \text{s}^{-2}$
ou $\text{N} \cdot \text{m}$

d^2 (m^2)	0,01	0,0225	0,324
T_0^2 (s^2)	117	177	225

b) $\mu = \frac{32c\ell}{\pi \delta^4} \approx 1,3 \cdot 10^{11} \text{ kg} \cdot \text{m}^{-1} \cdot \text{s}^{-2}$ (ou $\text{N} \cdot \text{m}^{-2}$)

$$B.1) a) \quad E_{P,el} = \frac{q^2}{4\pi\epsilon_0 S_1 S_2} = \frac{q^2}{8\pi\epsilon_0 a \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)}$$

$$b) \quad E_{P,torsion} = \frac{1}{2} C(\theta - \theta_b)^2 = \frac{1}{2} C\theta^2 \quad \text{si } \theta_b = 0$$

c) A l'équilibre $\frac{dE_P}{d\theta} = 0$ avec $E_P = E_{P,el} + E_{P,torsion}$:

$$\frac{q^2}{8\pi\epsilon_0 a} \frac{-\cos\left(\frac{\theta}{2}\right)}{2\sin^2\left(\frac{\theta}{2}\right)} + C\theta = 0$$

On a :

$$\frac{d^2 E_P}{d\theta^2} = \frac{q^2}{16\pi\epsilon_0 a} \left(\frac{\cos^2\left(\frac{\theta}{2}\right)}{\sin^3\left(\frac{\theta}{2}\right)} + \frac{1}{2\sin\left(\frac{\theta}{2}\right)} \right) + C > 0$$

> 0 si $0 \leq \theta \leq 2\pi$ et $\theta_1 = 36^\circ = 0,63 \text{ rad}$

donc E_P est minimale pour $\theta = \theta_1$ et l'équilibre est stable

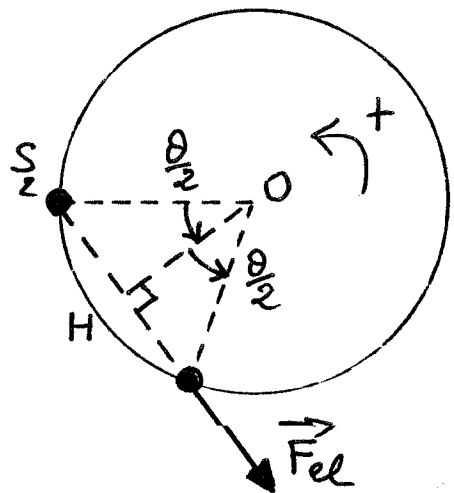
$$d) \quad \|\vec{F}_{el}\| = \frac{q^2}{4\pi\epsilon_0 S_1 S_2^2} = \frac{q^2}{16\pi\epsilon_0 a^2 \sin^2\left(\frac{\theta}{2}\right)}$$

force répulsive (schéma)

- bras de levier : $OH = a \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)$

- moment par rapport à O_z :

$$- M_{O_z,el} = + OH \|\vec{F}_{el}\| = \frac{q^2}{16\pi\epsilon_0 a} \frac{\cos\left(\frac{\theta}{2}\right)}{\sin^2\left(\frac{\theta}{2}\right)}$$



La condition d'équilibre du pendule est : $M_{O_z,el} - C\theta = 0$

qui est bien l'équation ci-dessus.

$$e) \quad q = \left(16\pi\epsilon_0 a C \frac{\sin^2\left(\frac{\theta_1}{2}\right)\theta_1}{\cos\left(\frac{\theta_1}{2}\right)} \right)^{\frac{1}{2}} \sim \frac{10^{-8.29}}{C}$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\approx 0,003}$

B.2) a) Dans le sens < 0 autour de O_3

$$b) \quad S_1 S_2 = 2a \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)$$

$$\text{pour } \theta_1: S_1 S_2 = 0,312a \quad \text{et pour } \frac{\theta_1}{2}: S_1 S_2 = 0,157a$$

Donc $S_1 S_2$ est pratiquement divisée par 2

c) $\alpha = 2$; la force $\|\vec{F}_{el}\|$ est multipliée par 4, son moment par rapport à O_3 aussi (le bras de levier ne change presque pas : $\cos \theta_1 \approx 0,99$ et $\cos \frac{\theta_1}{2} \approx 1,00$) donc la torsion du fil doit être multipliée par 4.

Pour cela il faut tourner d'un angle $\theta_b < 0$ tel que :

$$\frac{\theta_1}{2} - \theta_b = 4\theta_1 \Leftrightarrow \underline{\underline{\theta_b = -\frac{7}{2}\theta_1 = 126^\circ}}$$

B.3) a) Non, il y a des frottements qui font diminuer l'amplitude d'oscillation. Ces frottements sont nécessaires, pour que le système se stabilise à sa position d'équilibre.

b) De manière analogue au A.3.c) : $\theta(t) = \theta_1 + e^{-\lambda' \omega'_0 t} (A \cos(\omega' t) + B \sin(\omega' t))$
avec $\omega' = \omega'_0 \sqrt{1 - \lambda'^2}$

On a donc :

$$\begin{aligned} \text{pseudo-période} & \rightarrow \frac{2\pi}{\omega'} = \frac{2\pi}{\omega'_0 \sqrt{1 - \lambda'^2}} = t_B - t_A = t_C - t_B = 4,1s \\ \text{décroissement logarithmique} & \rightarrow \delta = \lambda' \omega'_0 \frac{2\pi}{\omega'_0 \sqrt{1 - \lambda'^2}} = \frac{2\pi \lambda'}{\sqrt{1 - \lambda'^2}} = \ln\left(\frac{\theta_B - \theta_1}{\theta_C - \theta_1}\right) = \ln\left(\frac{\theta_A - \theta_1}{\theta_B - \theta_1}\right) \\ & = 0,63 \end{aligned}$$

d'où $\lambda' \approx 0,10$ (sans unité) et $\omega'_0 = 1,54 \text{ rad s}^{-1}$

c) Théorème du moment cinétique pour l'équipage mobile:

$$\begin{aligned}
J\ddot{\theta} &= -C\theta - \underbrace{\alpha'\dot{\theta}}_{\text{frottement}} + \frac{q^2}{16\pi\epsilon_0 a} \frac{\cos\left(\frac{\theta}{2}\right)}{\sin^2\left(\frac{\theta}{2}\right)} \\
&= -C\theta - \alpha'\dot{\theta} + C\theta_1 \underbrace{\frac{\sin^2\left(\frac{\theta_1}{2}\right)}{\cos\left(\frac{\theta_1}{2}\right)} \frac{\cos\left(\frac{\theta}{2}\right)}{\sin^2\left(\frac{\theta}{2}\right)}}_{=f(\theta)}
\end{aligned}$$

Pour $t > 15s$, θ est proche de θ_1 . Posons $\theta = \theta_1 + \epsilon$ avec $\epsilon \ll 1 \text{ rad}$

$$f(\theta) = f(\theta_1 + \epsilon) \approx f(\theta_1) + f'(\theta_1)\epsilon = 1 + \frac{1 + \cos^2\left(\frac{\theta_1}{2}\right)}{\sin\theta_1} \epsilon$$

L'équation devient.

$$J\ddot{\epsilon} = -\cancel{C\theta_1} - C\epsilon - \alpha'\dot{\epsilon} + \cancel{C\theta_1} - C \frac{1 + \cos^2\left(\frac{\theta_1}{2}\right)}{\sin\theta_1} \epsilon$$

$$\ddot{\epsilon} + \underbrace{\frac{\alpha'}{J} \dot{\epsilon}}_{2d'\omega'_0} + \underbrace{\frac{C}{J} \left(1 + \frac{1 + \cos^2\left(\frac{\theta_1}{2}\right)}{\sin\theta_1}\right)}_{\omega'_0{}^2} \epsilon = 0$$

donc
$$\omega'_0 = \sqrt{\frac{C}{J}} \sqrt{1 + \frac{1 + \cos^2\left(\frac{\theta_1}{2}\right)}{\sin\theta_1}} = 2,73 \sqrt{\frac{C}{J}}$$

Chimie	
1	$\Delta_f H^\circ$ de formation du dihydrogène gazeux est nulle car $H_2(g)$ sous la pression P° est l'état standard de référence de l'élément hydrogène (ou le corps simple dans l'état standard pour l'élément hydrogène).
2	$\Delta_r H^\circ = \sum_k \nu_k \Delta_f H_k^\circ \quad \text{AN : } \Delta_r H^\circ = 165 \text{ kJ} \cdot \text{mol}^{-1}$ <p><u>Approximation d'Ellingham</u> : $\Delta_r c_p^\circ = 0$ car $\frac{d\Delta_r H^\circ}{dT} = \Delta_r c_p^\circ$</p>
3	<p>Le signe de $\Delta_r S^\circ$ est celui de $\sum_{\text{gaz}} \nu_k$ (car l'entropie molaire des gaz est très supérieure à celle de liquides) ; il est donc positif .</p> <p>$A = A^\circ(T) - RT \ln Q = RT \ln K^\circ/Q$. Les pressions partielles étant égales toutes à 1 bar : $Q = 1$</p> <p>Donc $A = A^\circ(T) = T \cdot \Delta_r S^\circ - \Delta_r H^\circ = -\Delta_r G^\circ$; elle augmente avec T et est positive si $T > T_i$ avec $T_i = \frac{\Delta_r H^\circ}{\Delta_r S^\circ}$</p> <p>(On peut déduire l'ordre de grandeur de $\Delta_r S^\circ = 183 \text{ J} \cdot \text{mol}^{-1} \text{ K}^{-1}$)</p>
4	<p>L'enceinte est parfaitement adiabatique donc à pression constante $\Delta H = 0$</p> <p>On imagine un chemin fictif où la réaction a d'abord lieu à température constante : $\Delta H_1 = \xi_f \Delta_r H^\circ$, où ξ_f est l'avancement de réaction final, avancement nul dans l'état initial, puis un chauffage à pression constante des produits de la réaction : $\Delta H_2 = \xi_f (C_{\text{pm}}(\text{CO}_2) + 4C_{\text{pm}}(\text{H}_2))(T_f - T_i)$. On a donc :</p> $\xi_f \Delta_r H^\circ + \xi_f (C_{\text{pm}}(\text{CO}_2) + 4C_{\text{pm}}(\text{H}_2))(T_f - T_i) = 0 \quad \text{soit} \quad T_f = T_i - \frac{\Delta_r H^\circ}{C_{\text{pm}}(\text{CO}_2) + 4C_{\text{pm}}(\text{H}_2)} = T_i - 5\text{K}$ <p>Les besoins énergétiques pour maintenir la température constante restent faibles .</p>
5	<p><u>Loi de Le Châtelier</u> p augmente \rightarrow sens 2 ($\Delta_r n_{\text{gaz}} > 0$) . Démonstration :</p> $\text{CH}_4 + 2 \text{H}_2\text{O} = \text{CO}_2 + 4 \text{H}_2$ <p>Nombre de moles $\quad \quad \quad a \quad \quad b \quad \quad c \quad \quad d \quad \quad n = a+b+c+d$</p> <p>$Q = (c \cdot d^4 / n^2 b^2 \cdot a) (P/P^\circ)^2$</p> <p>Or $A = RT \ln (K^\circ/Q)$ A l'équilibre $A = 0$;</p> <p>On fait varier la pression de $dp > 0$ à composition fixée et température fixée</p> <p>L'affinité varie de : $dA = -2RT dp/P$; $dp > 0$, $dA < 0$ donc l'équilibre se déplace dans le sens 2</p>
6	<p>$\text{CO}_2 + \text{CO}_3^{2-} + \text{H}_2\text{O} = 2 \text{HCO}_3^-$</p> <p>$K^\circ = K_{A1} / K_{A2} \quad K^\circ = 1,0 \times 10^4$; La constante de cet équilibre est importante ; on peut considérer la réaction totale .</p> <p>On montre facilement qu'à l'équilibre $[H^+]^2 = K_{A1} K_{A2}$; $\text{pH} = \frac{1}{2} (\text{p}K_{A1} + \text{p}K_{A2}) \quad \text{pH} = 8,3$</p>