

2011/01/26

جامعة باجي مختار - عنابة

قسم: M.I.A.S

المدة: 30^h1

امتحان في مادة الميكانيك

التمرين الأول: (7 نقاط)

في المعلم (O, x, y, z) ذات الأساس المتعامد والمتجانس $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ تعطى النقاط التالية:

A(2,2,1), B(3,4,-2), C(0,5,-4), D(-1,3,0) حيث A,B,C تكون مثلثا.

1- أوجد الأشعة: $\vec{V}_1 = \vec{AB} + \vec{BC}$ و $\vec{V}_2 = \vec{AD} - \vec{BD}$

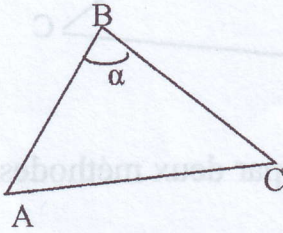
2- احسب الزاوية α .

3- احسب مسقط الشعاع $\vec{V}_2$ على الشعاع $\vec{V}_1$.

4- احسب مساحة المثلث ABC

5- أوجد معادلة المستوي الذي يشمل المثلث ABC

6- هل النقطة D تنتمي الى هذا المستوي؟ علل إجابتك بطريقتين



التمرين الثاني: (6 نقاط)

تعطى حركة نقطة M في الإحداثيات الكرتيزية بالمعادلات التالية:

$$x = t + 1 \text{ و } y = 2t^2 - 2$$

1- أوجد معادلة مسار النقطة M

2- أوجد المركبات الكرتيزية ثم احسب الطويلة لكل من سرعة وتسارع النقطة M

3- احسب التسارع المماسي و التسارع الناطمي و نصف قطر الإنحناء بدلالة الزمن.

4- احسب نصف قطر الإنحناء في اللحظة $t=0s$

التمرين الثالث: (7 نقاط)

تعطى حركة نقطة M في جملة الإحداثيات القطبية بالمعادلة التالية:

$$r = d(1 + \cos \theta) \text{ ، } \theta = \omega t \text{ حيث } d \text{ و } \omega \text{ ثابتين موجبين}$$

- في جملة الإحداثيات القطبية:

أ- أكتب شعاع الموضع $\vec{OM}$

ب- أوجد المركبات القطبية لكل من السرعة $\vec{V}$ والتسارع $\vec{a}$ للنقطة M.

2- إذا كان $\vec{r}$ شعاع وحدة مماسي للمسار في النقطة M ومتجه نحو الحركة، ماذا تمثل العبارتان:

$$(\vec{a} \cdot \vec{r}) \cdot \vec{r} \text{ و } \frac{\vec{a} \wedge \vec{V}}{|\vec{V}|}$$

استنتج نصف قطر الإنحناء $\rho(t)$ بدلالة الزمن ثم احسب قيمته في اللحظة $t=0s$

بالتوفيق

Examen de mécanique

Exercice 1 (7 points) :

Dans le repère (O,X,Y,Z) de base orthonormée $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, on donne les coordonnées des points suivants :

$$A(2,2,1), B(3,4,-2), C(0,5,-4), D(-1,3,0).$$

A,B,C sont les sommets d'un triangle et D un point quelconque

1- Trouver les vecteurs : $\vec{V}_1 = \vec{AB} + \vec{BC}$ et $\vec{V}_2 = \vec{AD} - \vec{BD}$

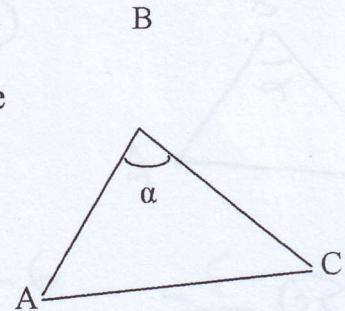
2- Calculer l'angle α

3- Calculer la projection du vecteur $\vec{V}_2$ sur le vecteur $\vec{V}_1$

4- Calculer la surface du triangle (A,B,C)

5- Trouver l'équation du plan contenant le triangle (A,B,C)

6- Est-ce que le point D appartient à ce plan ? Justifier votre réponse par deux méthodes.



Exercice 2 (6 points) :

On donne le mouvement d'un point M en coordonnées cartésiennes :

$$x = t+1 \text{ et } y = 2t^2-2$$

1- Donner l'équation de la trajectoire du mouvement du point M :

2- Trouver les vecteurs vitesse et accélération et calculer leurs modules.

3- Calculer les accélérations tangentielle et normale ainsi que le rayon de courbure(ρ) en fonction du temps et calculer la valeur de ce dernier(ρ) à l'instant $t = 1s$.

Exercice 3 (7 points) :

Le mouvement d'un point M dans le système des coordonnées polaires est donné par les équations :

$$\vec{OM} \begin{cases} r(t) = d(1 + \cos\theta) \\ \theta(t) = \omega(t) \end{cases} \text{ Telles que } d \text{ et } \omega \text{ sont des constantes positives.}$$

1-Dans le système des coordonnées polaires.

a- Ecrire le vecteur position $\vec{OM}$

b-Calculer le vecteur vitesse $\vec{V}$ et le vecteur accélération $\vec{a}$.

2-Soit $\vec{i}$ un vecteur unitaire tangent à la trajectoire en M et dirigé dans le sens du mouvement.

Que représentent les grandeurs : $(\vec{a} \cdot \vec{i}) \cdot \vec{i}$ et $\frac{\vec{a} \wedge \vec{V}}{|\vec{V}|}$? En déduire le rayon de

courbure $\rho(t)$ en fonction du temps. Calculer sa valeur à $t = 0s$.

Bon courage

Corrigé examen

1

7pts

Ex.1 $A \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad B \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix} \quad C \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ -4 \end{pmatrix} \quad D \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$

1- $\vec{U}_1 = \vec{AB} + \vec{BC}$

$\vec{AB} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$

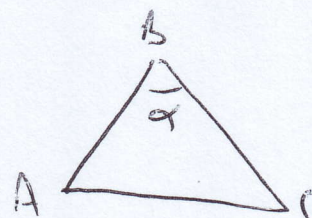
$\vec{BC} \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$

$\vec{AD} \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$

$\vec{BD} \begin{pmatrix} -4 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$

$\vec{U}_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ -5 \end{pmatrix}$

$\vec{U}_2 = \vec{AD} - \vec{BD} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix}$



2) $\vec{BA} \cdot \vec{BC} = |\vec{BA}| \cdot |\vec{BC}| \cdot \cos \alpha$

$\Rightarrow \cos \alpha = \frac{\vec{BA} \cdot \vec{BC}}{|\vec{BA}| \cdot |\vec{BC}|} = \frac{3 - 2 - 6}{\sqrt{14} \sqrt{14}} = -\frac{5}{14}$

3) $\text{Proj}_{\vec{U}_2} \vec{U}_1 = \frac{\vec{U}_2 \cdot \vec{U}_1}{|\vec{U}_2|} = \frac{-2 + 6 + 15}{\sqrt{4 + 9 + 25}} = \frac{19}{\sqrt{38}}$

4) $S_{ABC} = \frac{1}{2} |\vec{AB} \wedge \vec{BC}|$

$\vec{AB} \wedge \vec{BC} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 2 & -3 \\ -3 & 1 & -2 \end{vmatrix} = -\vec{i} + 11\vec{j} + 7\vec{k}$

$S_{ABC} = \frac{1}{2} \sqrt{1 + 121 + 49} = \frac{\sqrt{171}}{2}$

5) Soit $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \text{Ker}(P)$

$A \vec{M} \cdot (\vec{AB} \wedge \vec{BC}) = 0$

$\begin{pmatrix} x-2 \\ y-2 \\ z-1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 11 \\ 7 \end{pmatrix} = 0 \Rightarrow -(x-2) + 11(y-2) + 7(z-1) = 0$

$-x + 2 + 11y - 22 + 7z + 7 = 0$

$-x - 11y + 7z - 11 = 0$

6) $D \in (P)$? $-(-1) - 11(3) + 7(2) = 1 - 33 + 14 = -18 \neq 0 \Rightarrow D \notin (P)$

on trouve $D \in (\varnothing) \Rightarrow \vec{AB} \cdot (\vec{AB} \wedge \vec{BC}) = 0$ (0,5)

(2)

$$\vec{AD} \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 11 \\ 7 \end{pmatrix} = 3 + 11 - 7 \neq 0 \Rightarrow D \notin (\varnothing) \quad (0,5)$$

Ex. 2
6pts

$$O\vec{n} \begin{cases} x = t+1 \\ y = 2t^2 - 2 \end{cases}$$

1) $t = x-1$, $y = 2(x-1)^2 - 2 = 2x^2 - 4x + 2 - 2$

① $y = 2x^2 - 4x$ equation d'une parabole.

$$\vec{v} \begin{cases} v_x = 1 \quad (0,5) \\ v_y = 4t \quad (0,5) \end{cases} \rightarrow |\vec{v}| = \sqrt{1 + 16t^2} \quad (0,5)$$

$$\vec{a} \begin{cases} a_x = 0 \quad (0,5) \\ a_y = 4 \quad (0,5) \end{cases} \rightarrow |\vec{a}| = 4 \quad (0,5)$$

$$a_T = \frac{d|\vec{v}|}{dt} = \frac{32t}{2\sqrt{1+16t^2}} = \frac{16t}{\sqrt{1+16t^2}} \quad (0,5)$$

$$a_N = a - a_T = 16 - \frac{(16t)^2}{1+16t^2} = \frac{16 + 16t^2 - (16t)^2}{1+16t^2} = \frac{16}{1+16t^2}$$

$$a_N = \frac{4}{\sqrt{1+16t^2}} \quad (0,5)$$

$$\rho = \frac{v^2}{a_N} = \frac{(1+16t^2)^{3/2}}{4} \quad (0,5)$$

à $t=1$, $\rho = \frac{(1+16)^{3/2}}{4} = 17\sqrt{16}$

ou bien à $t=0$ $\Rightarrow \rho = \frac{1}{4}$ (0,5)

Ex. 3

[3]

$$\vec{OM} \begin{cases} r(t) = d(1 + \cos \theta) \\ \theta(t) = \omega t \end{cases}$$

$$1) a) \vec{OM} = r(t) \vec{u}_r = d(1 + \cos \theta) \vec{u}_r = d(1 + \cos \omega t) \vec{u}_r \quad (0,5)$$

$$b) \vec{V} = \frac{dr}{dt} \vec{u}_r + r \frac{d\theta}{dt} \vec{u}_\theta \quad (0,5)$$

$$\vec{V} = -d\omega \sin \omega t \vec{u}_r + d\omega (1 + \cos \omega t) \vec{u}_\theta \quad (0,5)$$

$$\vec{a} = \left[\frac{d^2 r}{dt^2} - r \left(\frac{d\theta}{dt} \right)^2 \right] \vec{u}_r + \left[2 \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} - r \frac{d^2 \theta}{dt^2} \right] \vec{u}_\theta \quad (0,5)$$

$$\vec{a} = \left[-\frac{1}{2} \tilde{\omega} \cos \omega t - \frac{1}{2} \tilde{\omega} (1 + \cos \omega t) \right] \vec{u}_r + \left[2 \left(-\frac{1}{2} \tilde{\omega} \sin \omega t \right) \tilde{\omega} \right] \vec{u}_\theta \quad (0,5)$$

$$\vec{a} = -\frac{1}{2} \tilde{\omega} (1 + 2 \cos \omega t) \vec{u}_r - (2 \frac{1}{2} \tilde{\omega} \sin \omega t) \vec{u}_\theta \quad \leftarrow$$

2) $(\vec{a}, \vec{\tau})$ c'est la projection de $\vec{a}$ sur la Tangente $(\vec{\tau})$ (0,5)

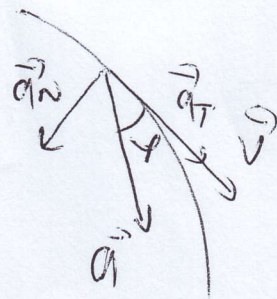
$$(\vec{a}, \vec{\tau}) \cdot \vec{\tau} = \vec{a}_\tau \quad \text{accélération tangentielle} \quad (0,5)$$

$$\frac{|\vec{a} \wedge \vec{v}|}{|\vec{v}|} = \frac{|\vec{a}| \cdot |\vec{v}| \sin(\vec{a}, \vec{v})}{|\vec{v}|} = |\vec{a}| \cdot \sin(\vec{a}, \vec{v}) = a_n \quad (0,5)$$

$$\rho = \frac{|\vec{v}|^2}{|\vec{a}_n|} = \frac{|\vec{v}|^3}{|\vec{a} \wedge \vec{v}|} \quad (0,5)$$

$$|\vec{v}|^3 = d\omega \sqrt{2(1 + \cos \omega t)} \quad (0,5)$$

$$|\vec{v}|^3 = d^3 \omega^3 [2(1 + \cos \omega t)]^{\frac{3}{2}} \quad (0,5)$$



$$\vec{a} \wedge \vec{v} = \begin{vmatrix} \vec{u}_r & \vec{u}_\theta & \vec{r} \\ -d\dot{w}(2\cos\theta+1) & -2d\dot{w}\sin\theta & 0 \\ -d\dot{w}\cos\theta & d\dot{w}(1+\cos\theta) & 0 \end{vmatrix}$$

4

$$\vec{a} \wedge \vec{v} = -3\dot{w}^3(1+\cos\theta)\vec{r} \quad (\text{on})$$

$$|\vec{a} \wedge \vec{v}| = 3\dot{w}^3(1+\cos\theta)$$

$$f(t) = \frac{d^3\dot{w}^3 [2(1+\cos\theta)]^{\frac{3}{2}}}{3\dot{w}^3(1+\cos\theta)} \quad (\text{on})$$

$$f(t) = \frac{2\sqrt{2}}{3} \dot{w} (1+\cos\theta)^{\frac{1}{2}}$$

$$f(t) = \frac{2}{3} \dot{w} \sqrt{2(1+\cos\theta)} \quad (\text{on})$$

$$\text{à } t \rightarrow \infty : f(t) = \frac{2}{3} \dot{w} \sqrt{4} = \frac{4}{3} \dot{w} \quad (\text{on})$$