

Physique : DS1

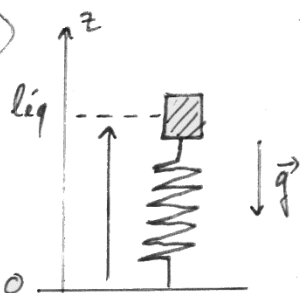
A - Suspension de voiture (CCP - 2023 - TPC)

- Q33). Référentiel Galiléen : - référentiel de Copernic.
 - — " héliocentrique. (si on suppose le soleil immobile)
 - — " géocentrique (— la terre immobile
 - — " terrestre ou que l'expérience est de courte durée...)

• Deux référentiels galiléens sont en translation rectiligne uniforme entre eux.

Q34) Quatre amortisseurs $\Rightarrow m = \frac{M}{4}$

Q35)



Soit la masse m le système, alors dans le référentiel terrestre :

$$m\vec{a} = \sum \vec{F}$$

$$\Leftrightarrow m\vec{a} = m\vec{g} - k(l-l_0)\vec{e}_z \quad (1) \quad \text{où } \vec{g} = -g\vec{e}_z$$

À l'équilibre : $l_{eq} = l_0 - mg/k$

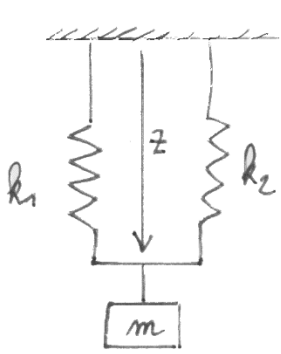
Q36). de (1) : $m\ddot{z} + k(z-l_0) = -mg$

On pose $Z = l - l_{eq} = z - z_{eq} \rightarrow \ddot{Z} + \omega_0^2 Z = 0$ où $\omega_0^2 = \frac{k}{m}$

• Analyse dimensionnelle : $\begin{cases} [\omega_0^2] = T^{-2} \\ [m] = M \\ [k] = N \cdot m^{-1} = [F] L^{-1} = M L T^{-2} L^{-1} = M T^{-2} \end{cases}$

D'où $[\omega_0^2] = \frac{[k]}{[m]}$ CQFD

Q37)

Calculons $\vec{F}_{\text{total}} = \vec{F} \text{ t.g}$

$$\begin{aligned}\vec{F} &= \vec{F}_1 + \vec{F}_2 = -k_1(z-l_0)\vec{u}_z - k_2(z-l_0)\vec{u}_z \\ &= -(k_1+k_2)(z-l_0)\vec{u}_z = -k_p(z-l_0)\vec{u}_z\end{aligned}$$

D'où : $\underline{k_p = k_1 + k_2}$ Q38) D'après le résultat précédent $\underline{k_v = 4k}$

$$\text{Q39) Donc } \Omega_0 = \sqrt{\frac{k_v}{M}} = \sqrt{\frac{k}{m}} \Rightarrow \underline{\Omega_0 = \omega_0}$$

Q40) Si on rajoute la force de frottements:

$$m\ddot{z} = -mg - k(l-l_0) - h\dot{z}$$

• Il y a un changement d'origine t.g $z = l - l_0 + mg/k$

$$\Leftrightarrow l = z + l_0 - mg/k$$

$$\Rightarrow m\ddot{z} = -mg - k\left(z + l_0 - l_0 - \frac{mg}{k}\right) - h\dot{z}$$

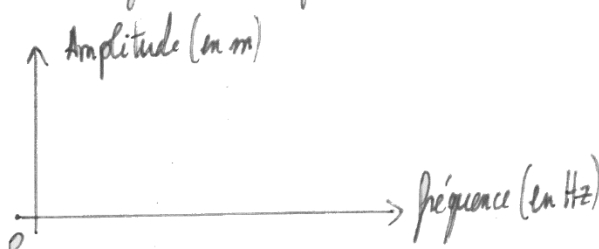
$$\Rightarrow \underline{\ddot{z} + \frac{h}{m}\dot{z} + \frac{k}{m}z = 0}$$

$$\text{D'où } \ddot{z} + \frac{\omega_0}{Q}\dot{z} + \omega_0^2 z = 0 \quad \text{où } \left. \begin{aligned} \omega_0^2 &= k/m \\ Q &= \frac{m\omega_0}{h} = \frac{1}{h} \sqrt{km} \end{aligned} \right\}$$

$$\text{Q41) Régime critique : } Q = \frac{1}{2} \Rightarrow \frac{1}{2} = \frac{1}{h} \sqrt{km} \Leftrightarrow \underline{k_c = \frac{h^2}{4m}}$$

Q42) Si m augmente Q augmente donc le système peut passer en régime pseudo-périodique.

Q43)



Q44) Si Q élevé il y a résonance donc c'est la valeur h qui correspond à la masse la plus élevée.

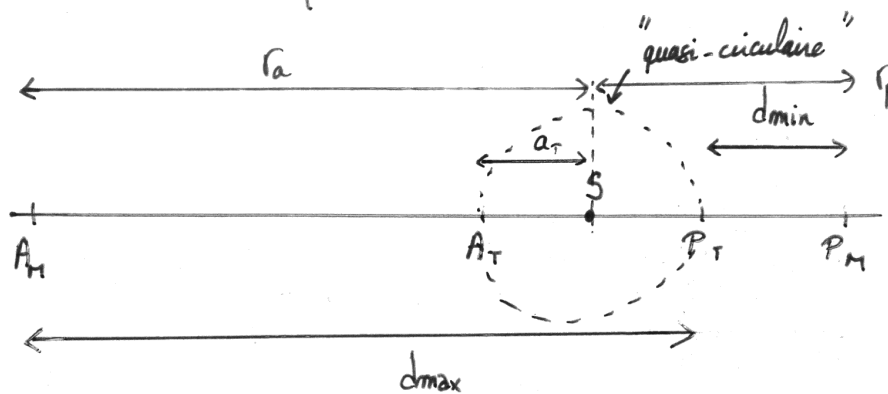
PARTIE B – Seul sur Mars (Centrale – PSI – 2019)

Partie I: la planète Mars

Q1) D'après l'article les signaux mettent de $t_1 = 5 \text{ min}$ à $t_2 = 22 \text{ min}$ pour se propager entre les 2 planètes.

On a comme données :

$$\begin{cases} a_T = 150 \cdot 10^6 \text{ km} \\ R_T = 6380 \text{ km} \\ R_M = 3390 \text{ km} \end{cases}$$



Donc $2a_m = d_{\min} + d_{\max}$ et $\begin{cases} r_a = d_{\max} - a_T = 246 \cdot 10^6 \text{ km} \\ r_p = d_{\min} + a_T = 240 \cdot 10^6 \text{ km} \end{cases}$

$$\Leftrightarrow 2a_m = c(t_1 + t_2)$$

$$\Leftrightarrow \underline{a_m = \frac{c}{2} \cdot (t_1 + t_2)} = 2,43 \cdot 10^{11} \text{ m} \Rightarrow \underline{\underline{a_m = 243 \cdot 10^6 \text{ km}}}$$

Q2) D'après la troisième loi de Kepler : $\frac{a_M^3}{T_M^2} = \frac{a_T^3}{T_T^2} = \text{cte}$ Choix de $T_T = 365,25 \text{ jour}$

$$\Rightarrow \underline{a_M = a_T \left(\frac{T_M}{T_T} \right)^{2/3}} = \underline{\underline{228 \cdot 10^6 \text{ km}}}$$

Or $\frac{a^3}{T^2} = \frac{GM_S}{4\pi^2} \Rightarrow \underline{\underline{M_S = \frac{4\pi^2}{G} \frac{a^3}{T^2} = 2,00 \cdot 10^{30} \text{ kg}}}$

Q3) de champ de pesanteur s'il se limite au champ de gravitation:

$$g_m = \frac{GM_m}{R_m^2} = G \cdot \frac{4/3 \pi R_m^3 \rho_m}{R_m^2} \quad (\text{astère sphérique homogène})$$

$$\Leftrightarrow g_m = \frac{4}{3} \pi G \rho_m R_m = \underline{\underline{3,69 \text{ ms}^{-2}}}$$

II) Tempête sur Mars

II.A) L'atmosphère martienne

Q4). D'après les données

$$\left\{ \begin{array}{l} 1 \text{ psi} = 0,0689 \text{ bar} \\ p = 4,75 \text{ psi} \\ x(\text{Oxygène}) = 21,01\% \end{array} \right.$$

Donc $p(\text{O}_2) = x(\text{O}_2) \cdot p = 0,10688 \text{ bar}$

• Or sur terre on a $p(\text{O}_2) \approx 0,2 \text{ bar}$. De plus on admet que pour respirer il faut que $p(\text{O}_2) \gtrsim 0,16 \text{ bar}$.

\Rightarrow la pression partielle en oxygène est trop faible

Q5) Si on assimile l'atmosphère à un gaz parfait on a: $pV = nRT$

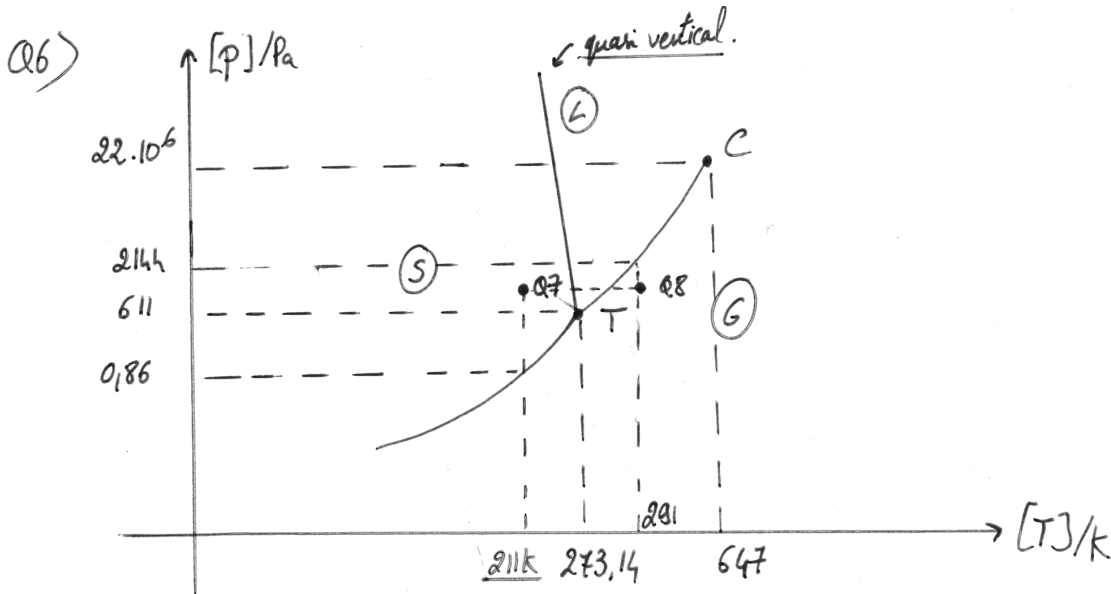
$$\Leftrightarrow p = \frac{nRT}{V}$$

$$\Leftrightarrow p = \frac{\rho RT}{M}$$

Vue la composition incomplète de Mars on prend $M = 43,5 \text{ g} \cdot \text{mol}^{-1}$ (97% CO_2 , 3% N_2)

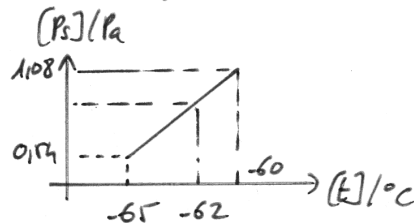
d'où: $\rho = \frac{pM}{RT} = 0,0187 \text{ kg} \cdot \text{m}^{-3}$

Sur terre: $\rho = 1,3 \text{ kg} \cdot \text{m}^{-3} \Rightarrow \frac{\rho_{\text{mars}}}{\rho_{\text{terre}}} = \underline{\underline{0,014}}$



- le pt triple est le point où les 3 phases sont en équilibre
- Au delà du point critique, il y a continuité de l'état fluide. Avant on distingue les 2 phases : (L) et (V).

Q7) D'après l'annexe pour $t = -62^\circ\text{C}$ on a : $P_s = \frac{1,08 - 0,54}{5} \times 3 + 0,54$



$\Rightarrow P_s = 0,864 \text{ Pa}$ et $T = 211\text{K}$. Or $P_{\text{atm}} = 758 \text{ Pa}$, donc le point représentatif est obtenu dans la phase solide.

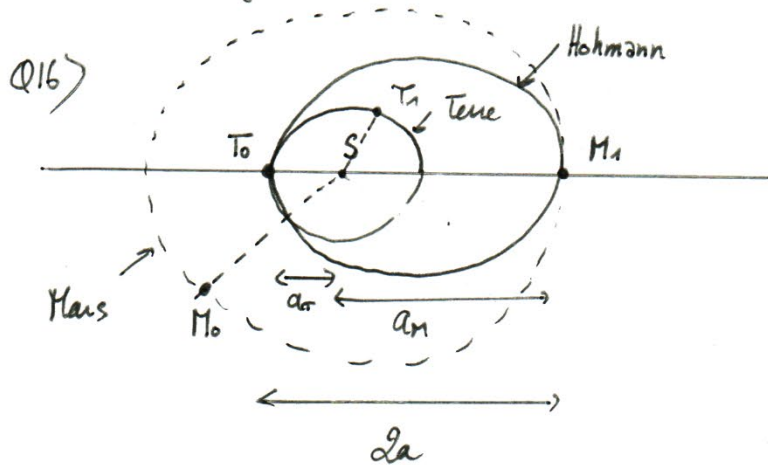
Q8). Pour $t = 18146^\circ\text{C}$ on a $p_s = \frac{2338,8 - 1705,6}{5} \times 3,46 + 1705,6 = 2144 \text{ Pa}$

$\Rightarrow P_{\text{atm}} < P_s$: on est dans la phase gazeuse.

• le corps étant formé principalement d'eau, il va se mettre à bouillir. De plus il n'aura plus assez d' O_2 pour respirer car $p(\text{O}_2) = 1,06 \text{ Pa}$

IV) Sauvetage de Mark Watney

IV.A) Trajectoire du vaisseau Hermès



D'après la figure 6: $2a = a_T + a_M \Rightarrow a = \frac{a_T + a_M}{2} = \underline{\underline{189 \cdot 10^6 \text{ km}}}$

Q17). Soit \mathcal{C} la durée du transfert t.q $\mathcal{C} = \frac{T}{2}$

or $\frac{a^3}{T^2} = \frac{a_T^3}{T_T^2} \Rightarrow \mathcal{C} = \frac{1}{2} \cdot T_T \left(\frac{a}{a_T} \right)^{3/2} = \underline{\underline{258,3 \text{ jours}}}$

• Positions de Mars au moment du lancement sur terre.

Pendant la durée \mathcal{C} : $\begin{cases} T_0 \rightarrow T_1 \\ M_0 \rightarrow M_1 \text{ t.q } (\widehat{SM_0, SM_1}) = \alpha \\ N_0 \rightarrow N_1 \text{ (navette)} \end{cases}$

• Donc pendant \mathcal{C} Mars parcourt α
 $\left. \begin{matrix} T_T \\ \frac{T_T}{2} \end{matrix} \right\} \text{ " " } \pi \Rightarrow \alpha_{\pi} = \frac{\mathcal{C}}{T_T/2}$

$\Rightarrow \alpha = 2\pi \frac{\mathcal{C}}{T_T} = \underline{\underline{2,36 \text{ rad} = 135^\circ}}$

• De même pour la terre $\frac{\beta}{\pi} = \frac{\mathcal{C}}{T_T/2}$ où $\beta = (\widehat{ST_0, ST_1})$

$\Rightarrow \beta = 2\pi \frac{\mathcal{C}}{T_T} = 4,72 \text{ rad} = \underline{\underline{254,5^\circ}}$

Q18). Un nouveau tui peut avoir lieu lorsque α reprend la valeur de 135° .

$$\text{Or } \theta_T = \omega_T \cdot t.$$

$$\theta_m = \omega_m t + \theta_0 \text{ où } \theta_0 = \pi - \alpha = 44,6^\circ$$

$$\Rightarrow \text{On pourra à nouveau lancer ssi } \theta_m - \theta_T = (\omega_m - \omega_T)t + \theta_0 = \theta_0 + 2\pi m.$$

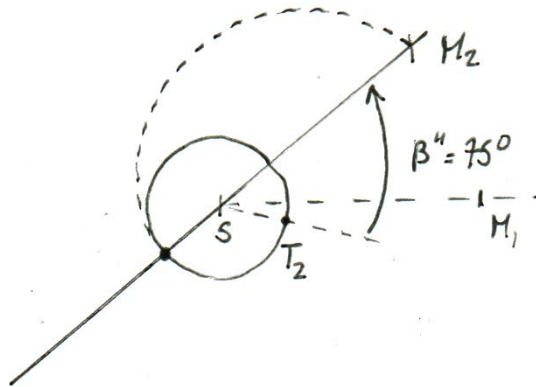
$$\Leftrightarrow (\omega_m - \omega_T)t = 2\pi m$$

$$\Leftrightarrow t = m \cdot \frac{2\pi}{\omega_m - \omega_T} = m \cdot \frac{1}{\frac{1}{T_m} - \frac{1}{T_T}}$$

$$\Leftrightarrow t = m \cdot \frac{T_m T_T}{T_T - T_m}$$

$$\text{Si } m = -1 \text{ on obtient : } \underline{t = 749,9 \text{ jour}} \Rightarrow \underline{T_{\text{sym}} = 780 \text{ jour}}$$

Q19). Pour envisager une échappée de sortie il faut que la lune soit positionnée $\beta' = 255^\circ$ avant le périgée c'est-à-dire que $\widehat{ST_2, SM_2} = \beta'' = 75^\circ$



$$\text{Soit } \begin{cases} \theta_t = \omega_T t + \beta'' \\ \theta_m = \omega_m t \end{cases}$$

$$\text{Or } \theta_m - \theta_t = \beta'' + 2m\pi \Rightarrow (\omega_m - \omega_T)t - \beta'' = \beta'' + 2m\pi$$

$$\text{D'où } (\omega_M - \omega_T)t = 2\beta'' + 2m'\pi$$

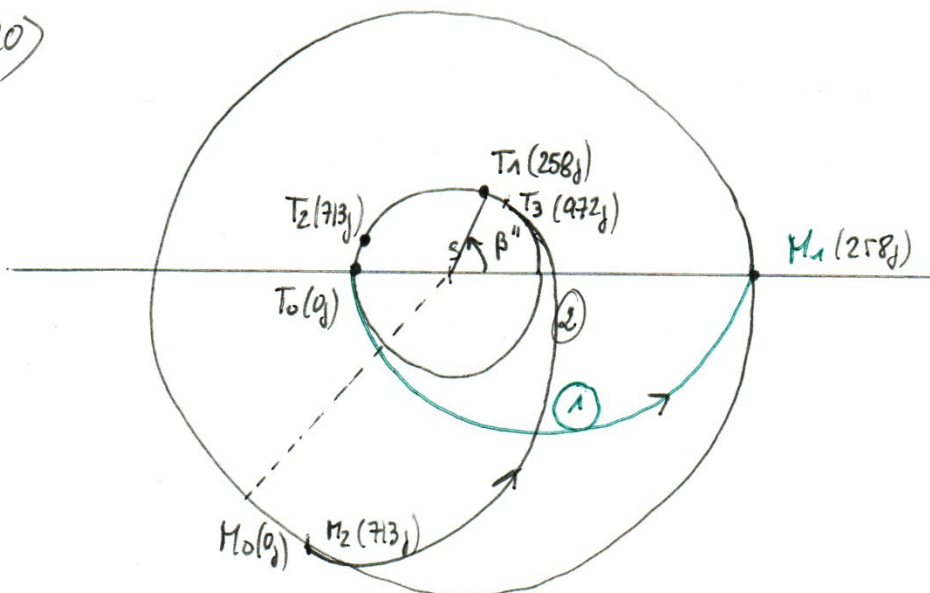
$$\Rightarrow 2\pi \left(\frac{1}{T_M} - \frac{1}{T_T} \right) t = 2\beta'' + 2m'\pi$$

$$\Rightarrow 2\pi \left(\frac{T_M - T_T}{\underbrace{T_M \cdot T_T}_{<0}} \right) t = 2\pi \left(m' + \frac{\beta''}{\pi} \right) \Leftrightarrow -2\pi \frac{t}{T_{\text{sym}}} = 2\pi \left(m' + \frac{\beta''}{\pi} \right)$$

Prends $m' = -1$, première valeur acceptable d'où :

$$\Rightarrow \underline{\underline{G' = T_{\text{sym}} \left[1 - \frac{\beta''}{\pi} \right] = 455 \text{ jours}}}$$

Q20)



Q21) Dans le cas "parfait" : durée du transfert = $2G + G'$ = 972 jours CQFD

de vaisseau hérmis dispose d'une propulsion nucléaire d'où le temps de trajet moins important.

Partie C : Océans, atmosphère et communications (Centrale PC - 2018)

I) Particules chargées dans l'atmosphère

$$Q1) \text{ Soit } m \frac{d\vec{v}}{dt} = q \vec{v} \wedge \vec{B}_0 \Leftrightarrow \begin{vmatrix} dv_x/dt \\ dv_y/dt \\ dv_z/dt \end{vmatrix} = \frac{q}{m} \begin{vmatrix} v_x & v_y & v_z \\ 0 & 0 & B_0 \end{vmatrix} = \frac{q}{m} \begin{vmatrix} v_y B_0 \\ -v_x B_0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

$$\cdot \text{ D'où } \frac{dv_x}{dt} = \frac{qB_0}{m} v_y, \quad \frac{dv_y}{dt} = -\frac{qB_0}{m} v_x \quad \text{et} \quad \frac{dv_z}{dt} = 0$$

$$\cdot \text{ D'où } \underline{v_z = \text{cste}}$$

$$\cdot \text{ De plus } P = \vec{F}_L \cdot \vec{v} = 0 = \frac{dE_c}{dt} \Rightarrow \underline{v^2 = \text{cste}}$$

$$Q2) \text{ Soit } \vec{v} = \vec{w} + \vec{v}_{\parallel} \quad \text{où } \vec{v}_{\parallel} = v_z \vec{e}_z$$

$$\text{Comme } \begin{cases} \frac{dv_z}{dt} = 0 \\ \vec{v}_z \wedge \vec{B}_0 = \vec{0} \end{cases} \quad \text{on a : } \underline{m \frac{d\vec{w}}{dt} = q \vec{w} \wedge \vec{B}_0}$$

$$Q3) \text{ Posons } \vec{\Omega}_c = \frac{(-q)}{m} \vec{B}_0 \Rightarrow \frac{d\vec{w}}{dt} = \vec{w} \wedge \vec{\Omega}_c \Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{dw_x}{dt} \\ \frac{dw_y}{dt} \\ \frac{dw_z}{dt} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} w_x & w_y & w_z \\ 0 & 0 & \Omega_c \end{vmatrix}$$

$$\Leftrightarrow w_z = \text{cste} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \frac{dw_x}{dt} = w_y \Omega_c & \textcircled{1} \\ \frac{dw_y}{dt} = -w_x \Omega_c & \textcircled{2} \end{cases}$$

On intègre d'où :

$$\begin{cases} w_x = \Omega_c y + C_1 \\ w_y = -\Omega_c x + C_2 \end{cases}$$

Preons comme CI. $\begin{cases} w_x(0) = v_{\perp} \\ w_y(0) = 0 \end{cases}$ et $\begin{cases} x(0) = 0 \\ y(0) = 0 \end{cases}$ \Rightarrow $\begin{cases} w_x = \Omega_c y + v_{\perp} \quad (1) \\ w_y = -\Omega_c x \quad (2) \end{cases}$

choix le plus simple

① s'écrit alors : $\frac{d^2x}{dt^2} = -\Omega_c^2 x$

② $\frac{d^2y}{dt^2} = -\Omega_c^2 y - \Omega_c v_{\perp}$

$$\Rightarrow \begin{cases} x = A \cos(\Omega_c t) + B \sin(\Omega_c t) \\ y = A' \cos(\Omega_c t) + B' \sin(\Omega_c t) + \frac{v_{\perp}}{\Omega_c} \end{cases}$$

choix d'un bon système d'axes

des CI donnent : $\begin{cases} A=0 \text{ et } B = v_{\perp}/\Omega_c \\ A' = -\frac{v_{\perp}}{\Omega_c} \text{ et } B' = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = \frac{v_{\perp}}{\Omega_c} \sin(\Omega_c t) \\ y - \frac{v_{\perp}}{\Omega_c} = -\frac{v_{\perp}}{\Omega_c} \cos(\Omega_c t) \end{cases}$

Donc $x^2 + \left(y - \frac{v_{\perp}}{\Omega_c}\right)^2 = \left(\frac{v_{\perp}}{\Omega_c}\right)^2$

Equation d'un cercle de rayon $R_c = \left|\frac{v_{\perp}}{\Omega_c}\right|$ où $\Omega_c = -\frac{q}{m} B_0$

Q.4) d'ordre de grandeur B_0 est $10^{-5} \rightarrow 10^{-4} T \Rightarrow \begin{cases} \Omega_c \approx 10^7 \text{ rad.s}^{-1} \text{ pour } e^- \\ \Omega_c \approx 10^4 \text{ rad.s}^{-1} \text{ pour } p^+ \end{cases}$

Q.5) Soit $m \frac{d\vec{v}}{dt} = q(\vec{E}_1 + \vec{v} \wedge \vec{B}_0) \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{dv_x}{dt} = \frac{q}{m} (v_y B_0 + E_1) \\ \frac{dv_y}{dt} = \frac{q}{m} (-v_x B_0) \\ \frac{dv_z}{dt} = 0 \end{cases}$

Q.6) On cherche une solution de la forme $\vec{v} = \vec{V}_d = V_{dx} \vec{e}_x + V_{dy} \vec{e}_y$

$$\Rightarrow \begin{cases} 0 = \frac{q}{m} (V_{dy} B_0 + E_1) \\ 0 = \frac{q}{m} (-V_{dx} B_0) \end{cases} \Rightarrow \vec{V}_d = -\frac{E_1}{B_0} \vec{e}_y \quad \text{solution unique}$$

Q.7) Soit $\vec{u} = \vec{v} - \vec{V}_d$

d'où $\frac{d\vec{u}}{dt} = \frac{q}{m} (\vec{E}_1 + (\vec{u} + \vec{V}_d) \wedge \vec{B}_0)$

or d'après Q.6 : $\frac{q}{m} [\vec{E}_1 + \vec{V}_d \wedge \vec{B}_0] = \vec{0} \Rightarrow \frac{d\vec{u}}{dt} = \frac{q}{m} (\vec{u} \wedge \vec{B}_0)$

Donc $\vec{v} = \vec{u} + \vec{V}_d$ se décompose par deux termes :

$$\begin{cases} \vec{u} \text{ responsable d'un movt circulaire dans le plan } (xOy) \\ \vec{V}_d \text{ d'un movt rectiligne suivant } \vec{u}_y \end{cases}$$

\Rightarrow l'ensemble forme une trajectoire cycloïdale