

Pour comprendre les démonstrations de ce chapitre, il faut appliquer à des situations concrètes. Les équations de trajectoire ne sont pas à connaître par cœur mais à savoir établir et appliquer ! La méthode pour les obtenir est toujours la même !

Mais avant, il faut maîtriser quelques outils mathématiques :



[Projection d'un vecteur](#)



[Projection d'un vecteur si ce n'est toujours pas clair](#)



[Primitive](#)

1 QU'EST CE QU'UN CHAMP UNIFORME ?

Un champ vectoriel **uniforme** est un champ qui garde en tout point d'une région de l'espace :

- la **même direction** ;
- le **même sens** ;
- la **même valeur**.

Champ de pesanteur

Sur une région de l'espace de faibles dimensions par rapport à la Terre, le champ de pesanteur peut être considéré comme uniforme.

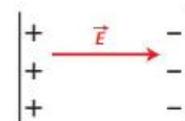


Champ électrique

Le champ électrique entre les plaques d'un condensateur plan chargé est **uniforme**.

Direction : perpendiculaire aux plaques
Sens : de la plaque chargée positivement vers la plaque chargée négativement

Valeur : d'autant plus élevée qu'entre les plaques la tension est grande et la distance faible



2 MOUVEMENT DANS UN CHAMP DE PESANTEUR UNIFORME

➤ **Chute libre parabolique** *Activité expérimentale Angry Birds*

Étudions une situation du célèbre jeu Angry Birds

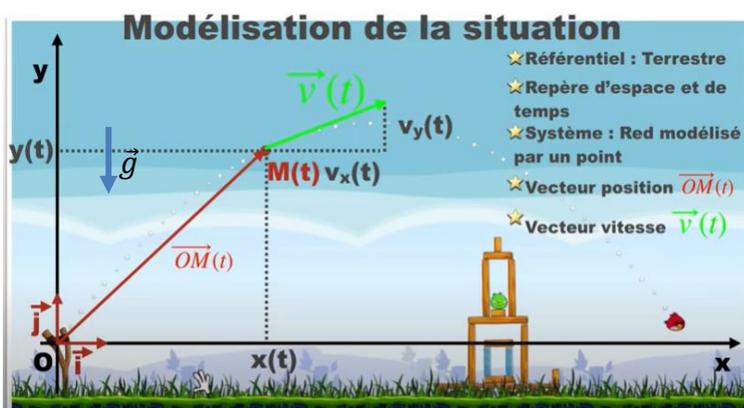
Étape 1 : Bilan des forces s'exerçant sur le système étudié

- Action mécanique exercée par la Terre sur l'objet : **Poids**

$$\vec{P} = m \times \vec{g}$$

- **Frottements de l'air : considérés comme négligeables.**

CHUTE LIBRE !



Etape 2 : Application de la seconde loi de Newton

$$\sum \vec{F}_{ext} = m \vec{a}_G$$

Comme ici, le poids est la seule force qui intervient (puisque les frottements de l'air sont négligés) alors, l'expression ci-dessus devient :

$$\vec{P} = m \vec{a} \Leftrightarrow m \times \vec{g} = m \vec{a} \Leftrightarrow \vec{g} = \vec{a} \quad (1)$$

CHUTE LIBRE !

Etape 3 : Équations horaires du mouvement

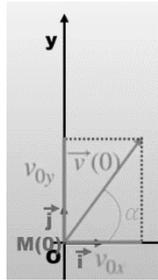
En projetant la relation (1) ci-dessus, dans le repère (O, \vec{i}, \vec{j}) , on a :

$$\vec{g} \begin{cases} g_x = 0 \\ g_y = -g \end{cases} \Rightarrow \vec{a} \begin{cases} a_x = 0 \\ a_y = -g \end{cases} \Leftrightarrow \vec{v} \begin{cases} v_x(t) = C_1 \\ v_y(t) = -gt + C_2 \end{cases} \quad \vec{v}(0) \begin{cases} v_{0x} = C_1 = v_0 \times \cos \alpha \\ v_{0y} = C_2 = v_0 \times \sin \alpha \end{cases}$$

Intégration

$$\vec{v} \begin{cases} v_x(t) = v_0 \times \cos \alpha \\ v_y(t) = -gt + v_0 \times \sin \alpha \end{cases}$$

Les constantes C_1, C_2, C_3 et C_4 sont déterminées à partir des conditions initiales (à $t = 0$ s)



Intégration

$$\vec{OM}(t) \begin{cases} x(t) = (v_0 \cos \alpha)t + C_3 \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + (v_0 \sin \alpha)t + C_4 \end{cases}$$

$$\vec{OM}(0) \begin{cases} x_0 = C_3 = 0 \\ y_0 = C_4 = 0 \end{cases}$$

Mouvement plan



Uniquement 2 coordonnées

$$\vec{OM}(t) \begin{cases} x(t) = (v_0 \cos \alpha)t & (2) \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + (v_0 \sin \alpha)t & (3) \end{cases}$$

Etape 4 : Équation de la trajectoire $y = f(x)$

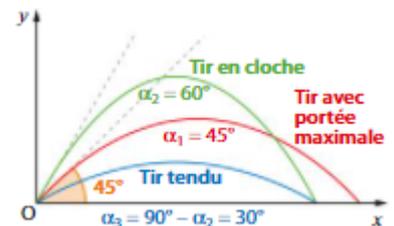
Le but est de « se débarrasser » de la variable t dans l'équation $y(t)$ pour obtenir $y(x)$

D'après (2) on a $t = \frac{x}{v_0 \cos \alpha}$

En remplaçant dans (3) on obtient

$$y(x) = -\frac{1}{2} \frac{g}{v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 + (\tan \alpha)x$$

⇒ Le mouvement du projectile est une parabole plane qui dépend des conditions initiales v_0 et α



Tout ce qu'on vient de faire en vidéo

[Capsule 1](#)

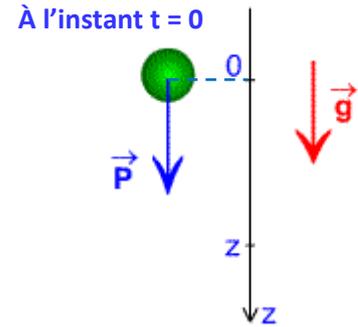


[Capsule 2](#)



➤ **Chute libre verticale sans vitesse initiale (à toi de jouer !)**

On étudie le mouvement d'une balle de masse m , qui est lâchée sans vitesse initiale dans l'air. On négligera toutes les forces de frottement. L'étude s'effectue dans le référentiel terrestre considéré comme galiléen.



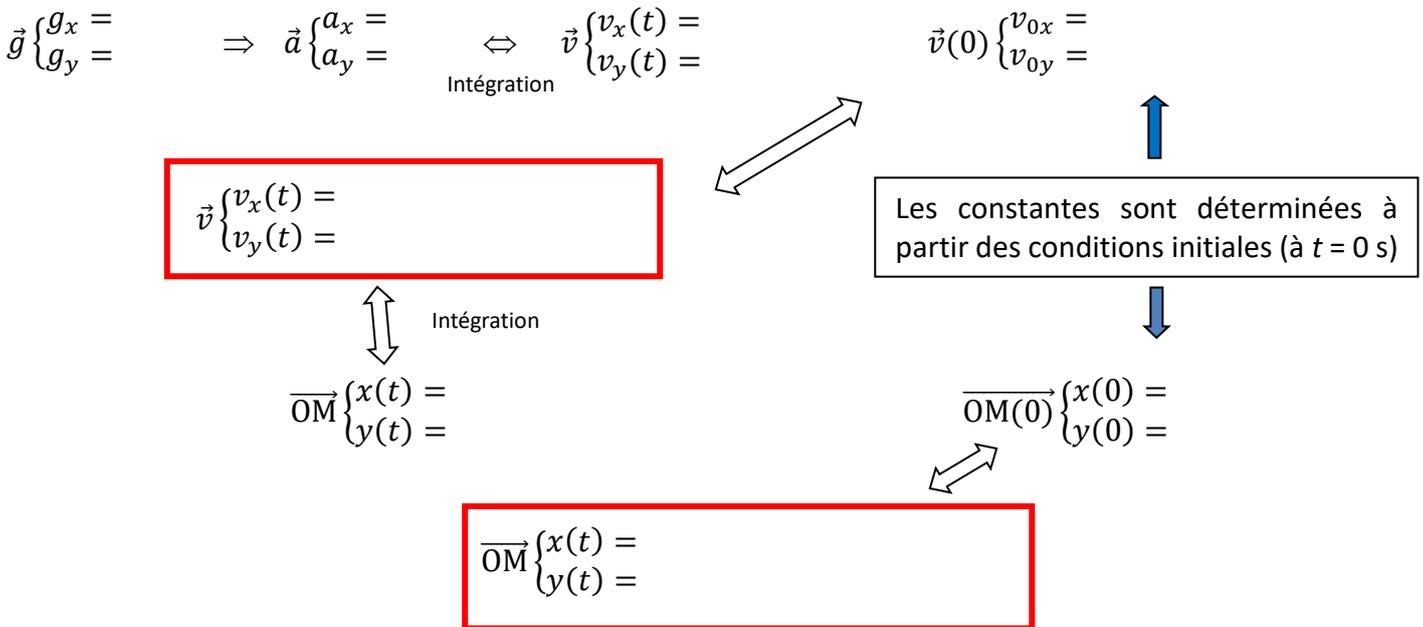
Etape 1 : Bilan des forces s'exerçant sur le système étudié

-
- Frottements de l'air : considérés comme négligeables.

Etape 2 : Application de la seconde loi de Newton

Etape 3 : Équations horaires du mouvement

En projetant la relation ci-dessus, dans le repère (O, \vec{i}, \vec{j}) , on a :



A RETENIR :

Le vecteur accélération du centre d'inertie d'un système placé uniquement dans un champ de pesanteur (\Leftrightarrow **en chute libre c'est-à-dire qu'il n'y a que le poids qui s'exerce sur le système**) est égal au vecteur champ de pesanteur.

➤ **Aspect énergétique**

Pour tout mouvement dans un **champ de pesanteur uniforme, en l'absence de frottement, l'énergie mécanique** garde une valeur constante, elle se **conserve**. L'énergie potentielle (de pesanteur ou élastique) est intégralement transférée en énergie cinétique et inversement.

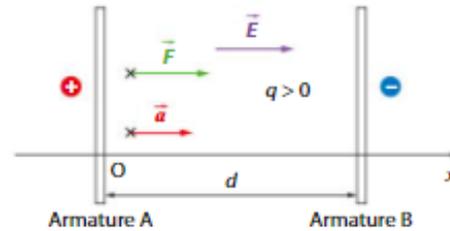
$E_m = E_c + E_p = \text{constante}$

Si les forces de frottement ne sont pas négligeables, l'énergie mécanique diminue au cours du temps.

$$\vec{a}_G = \frac{q}{m} \vec{E} \begin{cases} a_x = \frac{q}{m} E_x \\ a_y = 0 \end{cases} \xrightarrow{\text{Primitive par rapport au temps } t} \vec{v}_G \begin{cases} v_x(t) = \frac{q}{m} E_x t \\ v_y(t) = 0 \end{cases} \xrightarrow{\text{Primitive par rapport au temps } t} \vec{OG} \begin{cases} x(t) = \frac{q}{2m} E_x t^2 \\ y(t) = 0 \end{cases}$$

Pour tout mouvement dans un champ électrique uniforme :

$$E_m = E_c + E_{pe} = \frac{1}{2} m v^2 + qV = \text{constante}$$



[Capsule 3](#)

L'ESSENTIEL A RETENIR

