

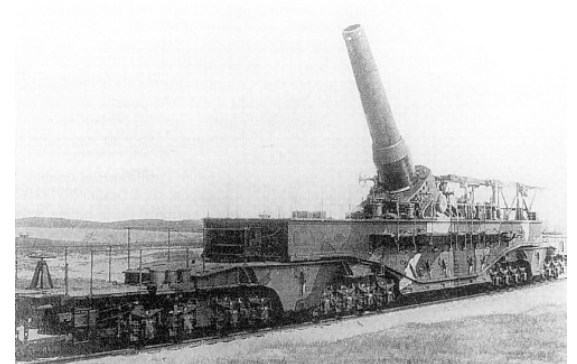
Le MRUA :-)

$$\vec{\mathbf{x}}(t) : \begin{bmatrix} x(t) \\ y(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_0 t + x_0 \\ -gt^2/2 + v_0 t + y_0 \end{bmatrix}$$

$$\vec{\mathbf{v}}(t) : \begin{bmatrix} v_x(t) \\ v_y(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u(t) \\ v(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_0 \\ -gt + v_0 \end{bmatrix}$$

$$\vec{\mathbf{a}}(t) : \begin{bmatrix} a_x(t) \\ a_y(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -g \end{bmatrix}$$

La description mathématique du mouvement d'un projectile sous l'effet de la gravité en négligeant la friction de l'air et des tas d'autres effets rigolos comme la rotation de la terre...



En général

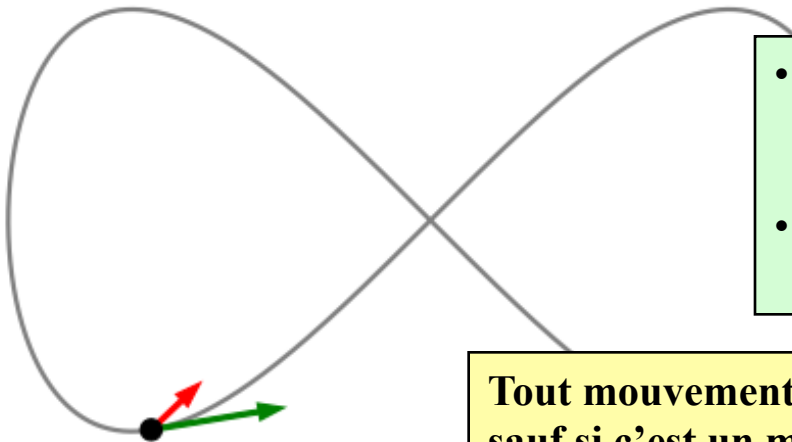
$$\vec{v}(t) = \frac{d\vec{x}}{dt}(t) = \frac{dx}{dt}(t) \vec{e}_x + \frac{dy}{dt} \vec{e}_y$$

$$\vec{a}(t) = \frac{d\vec{v}}{dt}(t) = \frac{dv_x}{dt}(t) \vec{e}_x + \frac{dv_y}{dt} \vec{e}_y$$

vitesse $\vec{v} = \frac{d\vec{x}}{dt}$

accélération $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{x}}{dt^2}$

Ne pas
oublier !



- La vitesse instantanée est tangente à la trajectoire !
- L'accélération correspond à un changement de norme et/ou de direction de la vitesse !

Tout mouvement présente toujours une accélération, sauf si c'est un mouvement rectiligne uniforme.

C'est dû au changement de direction ou du module de la vitesse !

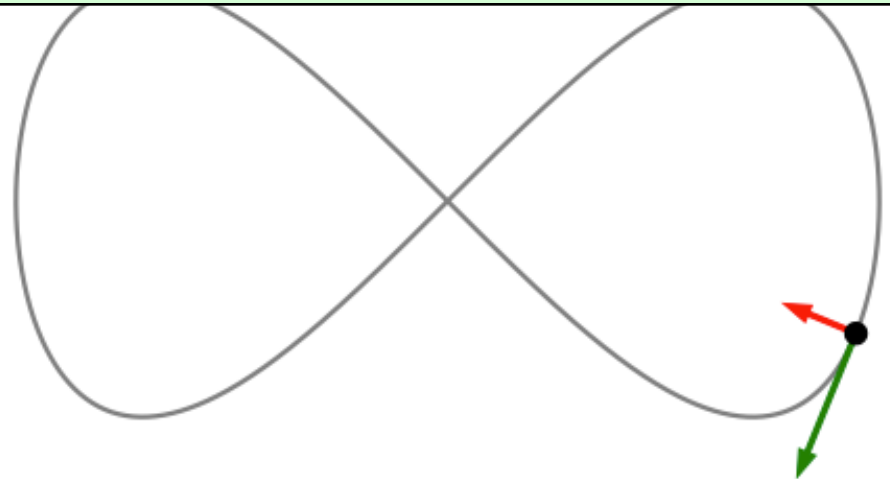
$$\frac{d\vec{x}}{dt}(t) = \vec{v}(t)$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt}(t) = \vec{a}(t)$$

$$m \vec{a}(t) = \sum \vec{F}(t)$$

- La position, la vitesse, l'accélération, les forces sont des vecteurs !
Il faut donc bien maîtriser l'algèbre vectorielle !
- A l'exception du mouvement rectiligne à vitesse constante, tout autre type de mouvement présente une **accélération centripète** due au changement de direction et/ou de norme de la vitesse.

Ne pas
oublier !



$$\frac{d\vec{x}}{dt}(t) = \vec{v}(t)$$

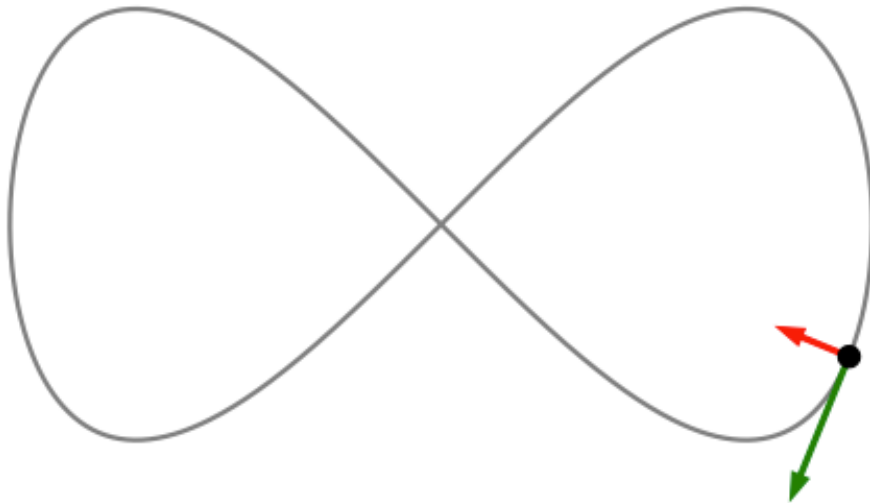
$$\frac{d\vec{v}}{dt}(t) = \vec{a}(t)$$

$$m \vec{a}(t) = \sum \vec{F}(t)$$

La cinématique est la description mathématique des mouvements sans se soucier de leur origine !

Le mouvement est décrit par des vecteurs dont les composantes sont des fonctions du temps

Cinématique



$$\frac{d\vec{x}}{dt}(t) = \vec{v}(t)$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt}(t) = \vec{a}(t)$$

$$m \vec{a}(t) = \sum \vec{F}(t)$$

Dynamique

La dynamique explique le mouvement des corps en faisant appel aux notions de **forces** et de **masses**.

Théorie de Newton :
Principae, 1687

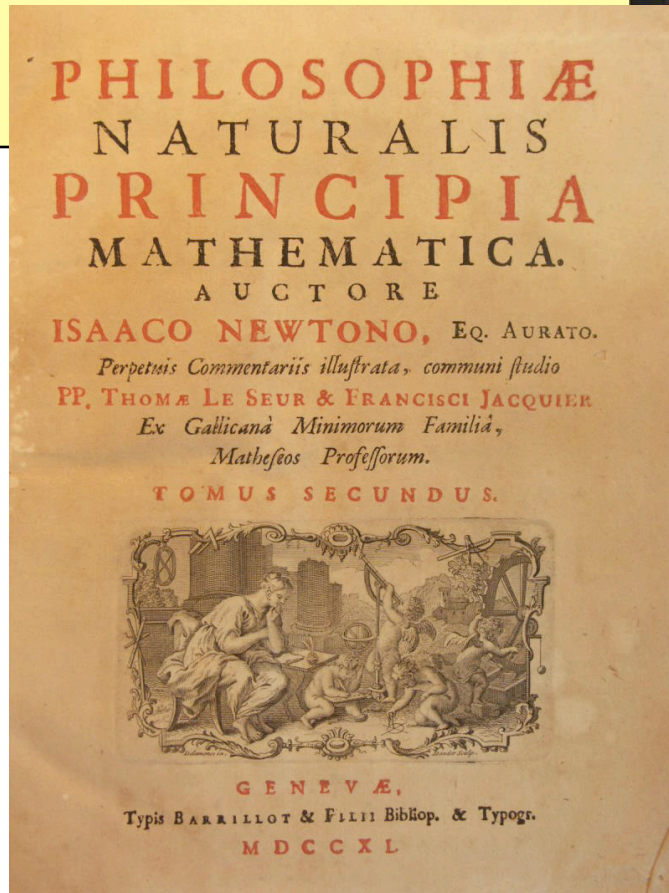


Every body perseveres in its state of rest or of uniform motion in a right line unless it is compelled to change that state by forces impressed upon it...

Principae, 1687



Newton



Galileo

A body at rest remains at rest and a body in motion continues to move at constant velocity along a straight line unless acted upon by an external force...

1604



$$\frac{d\vec{x}}{dt}(t) = \vec{v}(t)$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt}(t) = \vec{a}(t)$$

$$m \vec{a}(t) = \sum \vec{F}(t)$$

La cinématique est la description mathématique des mouvements sans se soucier de leur origine !

Le mouvement est décrit par des vecteurs dont les composantes sont des fonctions du temps

Cinématique

Dynamique

La dynamique explique le mouvement des corps en faisant appel aux notions de **forces et de **masses**.**

**Théorie de Newton :
Principae, 1687**



Première loi de Newton

Tout corps conserve son état de repos ou son mouvement rectiligne uniforme si la résultante des forces extérieures agissant sur le corps est nulle.

Seconde loi de Newton

$$m \vec{a}(t) = \sum \vec{F}(t)$$

La résultante des forces agissant sur une particule de masse m produit une accélération de même orientation ! La première loi de Newton n'est donc qu'un cas particulier de la seconde loi :-)

Troisième loi de Newton

$$\vec{F}_{BA} = -\vec{F}_{AB}$$

La force exercée par un objet B sur un objet A est égale en module et de sens opposé à la force exercée par l'objet A sur l'objet B

Les 3 lois de Newton

Isaac Newton
Principae, 1687



Masse

Forces

$$m \vec{a}(t) = \sum \vec{F}(t)$$

Une mesure de la quantité de matière ?
Ou plutôt une indication de la
difficulté de faire varier la vitesse d'un
corps en y appliquant une force.

Les forces ne sont pas visibles, mais
leurs effets le sont... Il y a des forces
de contact et des forces à distances.

scalaire

vecteurs !

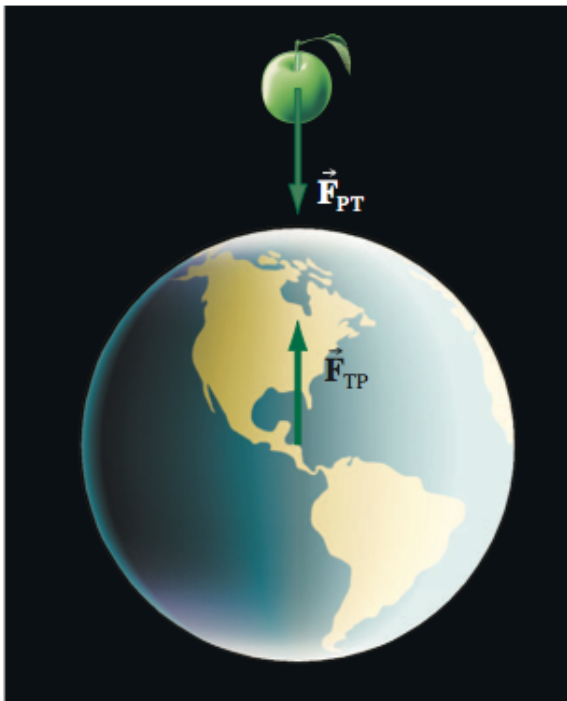
Isaac Newton
Principae, 1687



Troisième loi de Newton

$$\vec{F}_{BA} = -\vec{F}_{AB}$$

La force exercée par un objet B sur un objet A est égale en module et de sens opposé à la force exercée par l'objet A sur l'objet B



Action Réaction

Une force n'est jamais isolée

Les forces apparaissent toujours comme des **paires action-réaction**.

Constante gravitationnelle - Wikipedia

fr.wikipedia.org/wiki/Constante_gravitationnelle

4.2 La constante gravitationnelle de Gauss

5 Voir aussi

5.1 Bibliographie

5.2 Articles connexes

5.3 Liens externes

5.4 Notes et références

Valeur [modifier | modifier le code]

La *constante gravitationnelle* G est une constante de proportionnalité de la cette dernière suivant la loi en **carré inverse** des distances et étant proportio

Valeur dans le SI [modifier | modifier le code]

G correspond à la force entre deux masses d'un kilogramme chacune, dista

Dans les unités SI, le CODATA recommande la valeur suivante¹ :

$$G = 6,673\,84(80) \times 10^{-11} \text{ m}^3 \text{ kg}^{-1} \text{ s}^{-2},$$

les chiffres entre parenthèses donnant la valeur de l'incertitude standard, qui est :

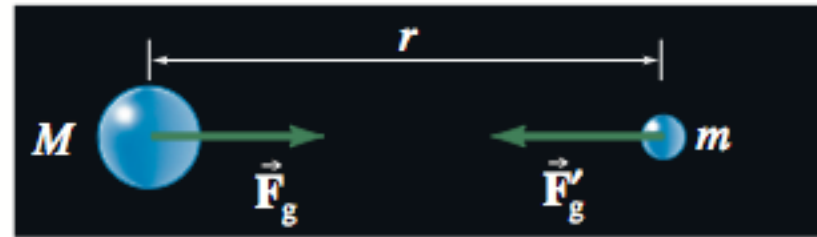
$$\pm 0,000\,80 \times 10^{-11} \text{ m}^3 \text{ kg}^{-1} \text{ s}^{-2},$$

soit une incertitude relative de :

peut également exprimer cette constante en :

Une autre estimation qui n'a autorité est donnée par l'Union astronomique internationale (Standish 1995).

Valeur CGS [modifier | modifier le code]



$$G = 6,67 \cdot 10^{-11} \text{ N m}^2/\text{kg}^2$$

$$F_g = \frac{GmM}{r^2}$$

Théorie de la gravitation universelle

Il s'agissait ensuite d'imaginer une force qui permet d'expliquer le mouvement des planètes autour du soleil...

C'est ce qu'a fait Isaac en 1687.



masse terre - Recherche Google

masse...

https://www.google.be/search?q=masse+terre&ie=utf-8&oe=utf-8&aq=t&rls=org.r

Recherche Images E-mail Drive Agenda Sites Groupes Contacts Maps Plus

Google masse terre benjamin.legat@student.uclouvain.be

Web Images Maps Plus Outils de recherche

Environ 12.800.000 résultats (0,23 secondes)

Les cookies assurent le bon fonctionnement de nos services. En utilisant ces derniers, vous acceptez l'utilisation des cookies.

OK En savoir plus

5,972E24 kg

Terre, Masse

Signaler un problème/Plus d'infos

Terre

Planète

La Terre est la troisième planète du Système solaire par ordre de distance croissante au Soleil, et la quatrième par masse.

Rayon

Âge : 4,54 milliards d'années

Distance

Mass

Superficie

Population

Masse de la Terre - Wikipédia

fr.wikipedia.org/wiki/Masse_de_la_Terre

La masse de la Terre (M_e ou M_T, notée M dans la suite de l'article) est estimée à 5,9736×10²⁴ kg. Elle est obtenue à partir de la connaissance très précise ...

Méthodes directes pour ... - Masse de la Terre et ... - Masse de la Terre et mesures ...

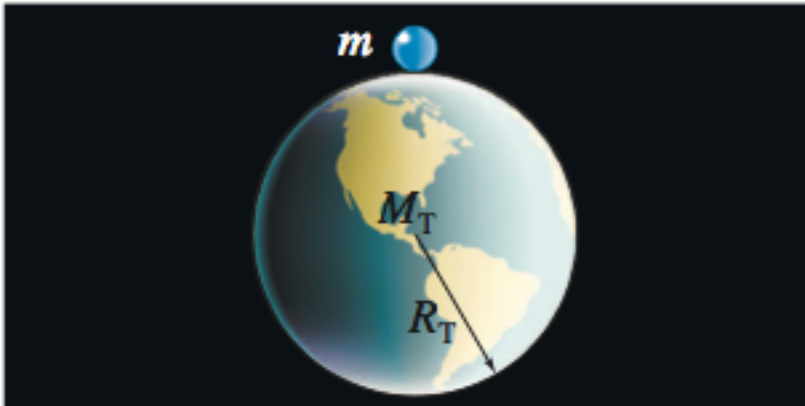
$$P = \frac{GmM_{\text{terre}}}{R_{\text{terre}}^2} = mg$$

$$R_{\text{terre}} = 6371 \text{ km}$$

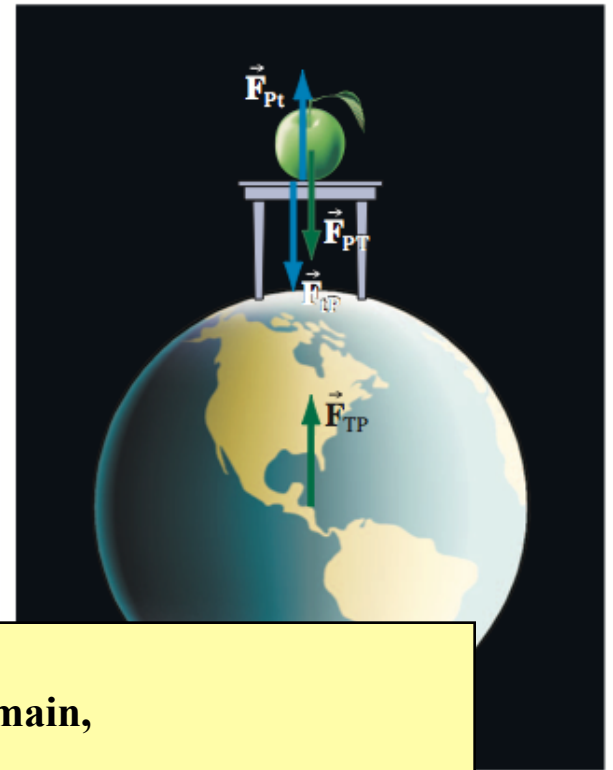
$$M_{\text{terre}} = 5,972 \cdot 10^{24} \text{ kg}$$

$$G = 6,67 \cdot 10^{-11} \text{ N m}^2/\text{kg}^2$$

Le poids : $P = mg$



Systeme de particules



Pour analyser la stabilité d'un pont,
pour prédire le fonctionnement d'une machine ou du corps humain,
on va isoler les diverses composantes
en tirant profit de la troisième loi de Newton !

Il est maintenant possible de prédire le comportement de systèmes avec plusieurs
corps qu'on va approximer comme des **particules** (ou **points matériels**).

Une particule est un corps de volume nul,
mais de masse finie...

C'est évidemment une fiction mathématique !

Mais cela permet d'utiliser le modèle mathématique très simple
qu'est la mécanique du point.

$$\frac{d\vec{x}}{dt}(t) = \vec{v}(t)$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt}(t) = \vec{a}(t)$$

$$m \vec{a}(t) = \sum \vec{F}(t)$$

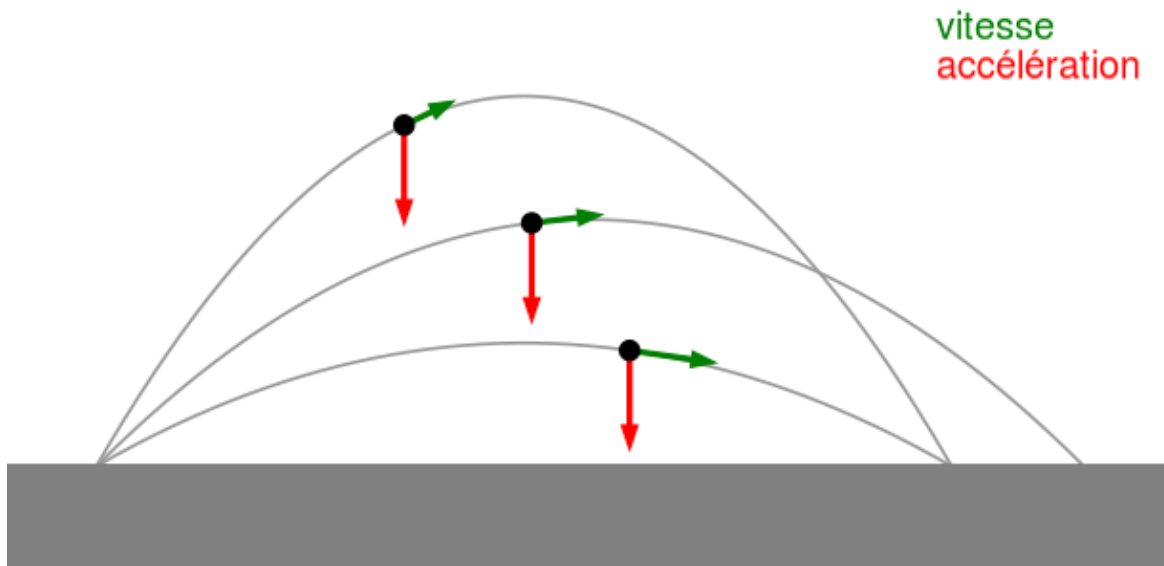
Les 3 lois de Newton !



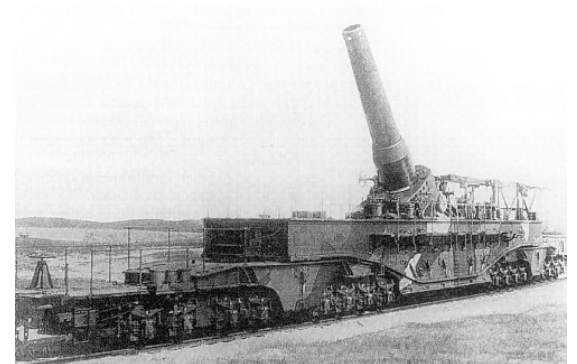
Ne pas
oublier !

- Si la somme de forces sur un corps est nulle, tout corps reste au repos ou en mouvement à vitesse constante dans un **repère inertiel** !
- La seconde loi de Newton ($F=ma$) met en relation l'accélération, la masse et les forces dans un **repère inertiel** !
- La force exercée par un objet sur un autre est l'opposée de celle exercée par l'autre corps sur lui-même. C'est le fameux principe : action-réaction :-)

Le MRUA :-)



**Comment obtenir la distance de l'impact
par rapport à l'obusier ?**



Quand
faut-il
lacher
la bombe ?



Physics 3.5.3e - Dropping a Bomb - Projectile Motion - YouTube

Page précédente Page suivante Actualiser itube.com/watch?v=IhY9LBNVroo

YouTube BE

The diagram illustrates the projectile motion of a bomb dropped from a plane. It shows four sequential positions of the plane moving horizontally to the right. A dashed parabolic curve represents the trajectory of the bomb as it falls. The bomb is shown as a small blue star at the end of the curve. The video player interface includes a progress bar, a timestamp of 36, and a copyright notice: Copyright (c) 2007 by Derek Owens.

36

Copyright (c) 2007 by Derek Owens

3e - Dropping a Bomb - Projectile Motion

Derek Owens · 962 vidéos

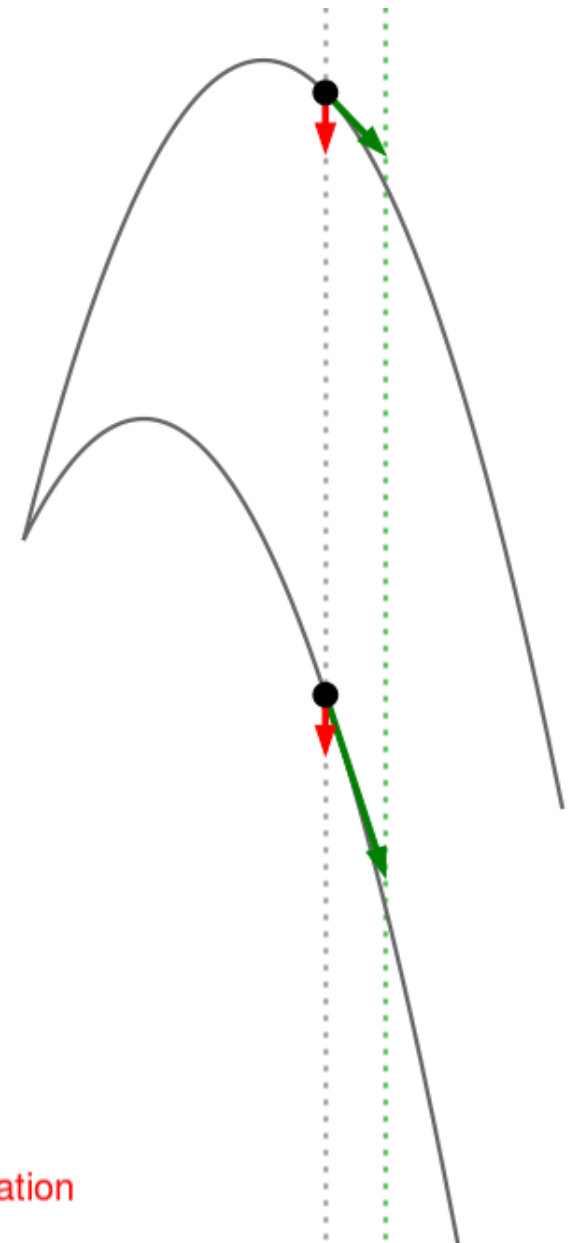
10 413

34 1

<http://www.youtube.com/watch?v=IhY9LBNVroo>

Quand faut-il lacher la bombe ?

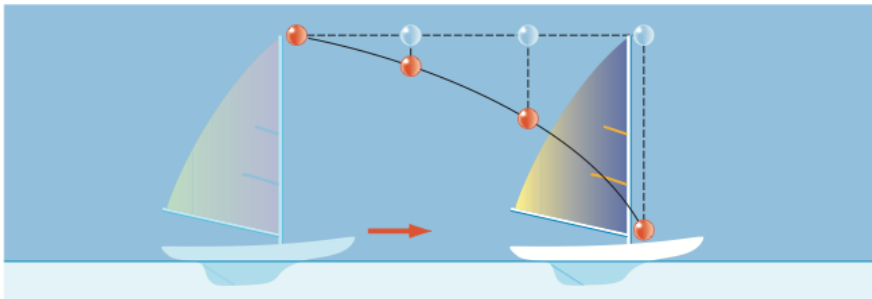
Si la vitesse initiale de la bombe est celle de l'avion,
alors la vitesse horizontale de la bombe
restera égale à celle de l'avion



vitesse
accélération

Si on lâche
la bombe du
haut du mât
du bateau ?

Si la vitesse initiale de la bombe est celle du bateau,
alors la vitesse horizontale de la bombe
restera égale à celle du bateau.



vitesse
accélération

