

PROPOSITION D'UN CORRIGE CONCOURS ECOLE MILITAIRE DE SANTE PHYSIQUE 2019

EXERCICE 1

1.1 les équations horaires :

$$\begin{aligned} \text{TCI } \vec{P} = m\vec{a} \Rightarrow \vec{a} = \vec{g} \Rightarrow \begin{cases} a_x = 0 \\ a_y = -g \end{cases} \Rightarrow \vec{v} \begin{cases} v_x = v_{0x} \\ v_y = -gt + v_{0y} \end{cases} \text{ or } \vec{v}_0 \begin{cases} v_{0x} = v_0 \cos \alpha \\ v_{0y} = v_0 \sin \alpha \end{cases} \Rightarrow \vec{v} \begin{cases} v_x = v_0 \cos \alpha \\ v_y = -gt + v_0 \sin \alpha \end{cases} \\ \Rightarrow \overrightarrow{OM} \begin{cases} x = v_0 \cos \alpha \cdot t + x_0 \\ y = -\frac{1}{2} gt^2 + v_0 \sin \alpha \cdot t + y_0 \end{cases} \Rightarrow \overrightarrow{OM} \begin{cases} x = v_0 \cos \alpha \cdot t - D \\ y = -\frac{1}{2} gt^2 + v_0 \sin \alpha \cdot t + h \end{cases} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{1.2 Equation de la trajectoire : } x = v_0 \cos \alpha \cdot t - D \Rightarrow t = \frac{x+D}{v_0 \cos \alpha} \Rightarrow y = -\frac{1}{2} g \left(\frac{x+D}{v_0 \cos \alpha} \right)^2 + v_0 \sin \alpha \cdot \left(\frac{x+D}{v_0 \cos \alpha} \right) + h \\ y = -\frac{g(x+D)^2}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} + (x+D) \tan \alpha + h. \end{aligned}$$

1.3 Panier marqué donc $\begin{cases} x_C = 0 \\ y_C = H \end{cases}$ vérifie l'équation de la trajectoire :

$$\begin{aligned} H = -\frac{g(0+D)^2}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} + (0+D) \tan \alpha + h \Rightarrow H = -\frac{g(D)^2}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} + D \tan \alpha + h \Rightarrow \text{or } \frac{1}{\cos^2 \alpha} = 1 + \tan^2 \alpha \Rightarrow H = \\ -\frac{gD^2}{2v_0^2} (1 + \tan^2 \alpha) + D \tan \alpha + h \Rightarrow -\frac{gD^2}{2v_0^2} \tan^2 \alpha + D \tan \alpha - \frac{gD^2}{2v_0^2} + (h - H) = 0. \end{aligned}$$

1.4 Montrer que cette équation n'admet des solutions que si le module v_0 de la vitesse initiale vérifie une inéquation du second degré en v_0^2 :

Le discriminant $\Delta = D^2 - 4 \left(-\frac{gD^2}{2v_0^2} \right) \left[-\frac{gD^2}{2v_0^2} + (h - H) \right]$ ils existent des solutions si $\Delta \geq 0 \Rightarrow D^2 - 4 \left(-\frac{gD^2}{2v_0^2} \right) \left[-\frac{gD^2}{2v_0^2} + (h - H) \right] \geq 0 \Rightarrow v_0^4 + 2gv_0^2(h - H) - g^2D^2 \geq 0 \Rightarrow (v_0^2)^2 + 2gv_0^2(h - H) - g^2D^2 \geq 0$

1.5 Déduction de l'existence d'une valeur minimale $v_{0\min}$ de v_0 pour que le panier soit marqué :

$$(v_0^2)^2 + 2gv_0^2(h - H) - g^2D^2 \geq 0 \quad \Delta = 4g^2(h - H)^2 + 4g^2D^2 > 0 \text{ donc on a deux racines}$$

$$\begin{cases} v_0^2(1) = \frac{-2g(h-H) - \sqrt{4g^2(h-H)^2 + 4g^2D^2}}{2} < 0 \\ v_0^2(2) = \frac{-2g(h-H) + \sqrt{4g^2(h-H)^2 + 4g^2D^2}}{2} \end{cases}$$

	$v_0^2(1)$	$v_0^2(2)$
	+	-

C'est du signe de a à l'extérieur des racines et du signe de moins a à l'intérieur des racines

$$\begin{aligned} \text{Donc } v_0^2 \geq v_0^2(2) \Rightarrow v_0^2 \geq \frac{-2g(h-H) + \sqrt{4g^2(h-H)^2 + 4g^2D^2}}{2} \Rightarrow v_0 \geq \sqrt{g \left[(H-h) + \sqrt{(H-h)^2 + D^2} \right]} \\ v_{0\min} = \sqrt{g \left[(H-h) + \sqrt{(H-h)^2 + D^2} \right]} \end{aligned}$$

1.6.1 Pour un lancer franc :

$$v_{0\min} = \sqrt{10 \left[(3,05 - 2) + \sqrt{(3,05 - 2)^2 + 4,60^2} \right]} = 7,6 \text{ m.s}^{-1}$$

1.6.2 Pour un tir à trois points :

$$v_{0\min} = \sqrt{10 \left[(3,05 - 2) + \sqrt{(3,05 - 2)^2 + 6,25^2} \right]} = 8,6 \text{ m.s}^{-1}$$

1.7 L'expression de $\tan \alpha$ et l'existence des deux angles possibles :

$$-\frac{gD^2}{2v_0^2} \tan^2 \alpha + D \tan \alpha - \frac{gD^2}{2v_0^2} + (h - H) = 0 \Rightarrow \Delta = \frac{D^2}{2v_0^4} [2v_0^4 - 2g(gD^2 - 2v_0^2(h - H))] > 0$$

Ils existent deux solutions pour $\tan \alpha$:

$$\tan \alpha_1 = \frac{v_0^2 + \sqrt{v_0^4 + 2g(h-H)v_0^2 - g^2D^2}}{gD} \quad \tan \alpha_2 = \frac{v_0^2 - \sqrt{v_0^4 + 2g(h-H)v_0^2 - g^2D^2}}{gD}$$

1.8 calcul des valeurs α_1 et α_2 :

$$\alpha_1 = \arctan \left[\frac{10^2 + \sqrt{10^4 + 2 \times 10(2-3,5)10^2 - 10^2 \times 4,6^2}}{g \cdot D} \right] \Rightarrow \alpha_1 = 75,4^\circ$$

PROPOSITION D'UN CORRIGE CONCOURS ECOLE MILITAIRE DE SANTE PHYSIQUE 2019

$$\alpha_2 = \arctan \left[\frac{10^2 - \sqrt{10^4 + 2 \times 10(2 - 3,5)10^2 - 10^2 \times 4,6^2}}{g \cdot D} \right] \Rightarrow \alpha_2 = 27,5^\circ$$

1.9 Trouvons v_0 pour $\alpha = 70^\circ$: $-\frac{gD^2}{2v_0^2} \tan^2 \alpha + Dt \tan \alpha - \frac{gD^2}{2v_0^2} + (h - H) = 0 \Rightarrow$

$$-\frac{gD^2}{2v_0^2} (1 + \tan^2 \alpha) + Dt \tan \alpha + (h - H) = 0 \Rightarrow v_0 = \sqrt{\frac{gD^2(1 + \tan^2 \alpha)}{2[Dt \tan \alpha + (h - H)]}} \quad v_0 = \sqrt{\frac{10 \times 4,6^2(1 + \tan^2 70)}{2[4,6 \tan 70 + (2 - 3,05)]}} = 8,8 \text{ m.s}^{-1}.$$

EXERCICE 2 :

2.1.1. Inventaire des forces : \vec{P} , \vec{F} , \vec{f} .

$$2.1.2. \text{ T.C.I : } \vec{P} + \vec{F} + \vec{f} = m\vec{a} \Rightarrow mg - \rho_h V \cdot g - k\vartheta_G = m \frac{d\vartheta_G}{dt} \Rightarrow \frac{d\vartheta_G}{dt} = g \left(1 - \frac{\rho_h V}{m}\right) - \frac{k\vartheta_G}{m} \Rightarrow \frac{d\vartheta_G}{dt} = A - B\vartheta_G$$

avec $A = g \left(1 - \frac{\rho_h V}{m}\right)$ et $B = \frac{k}{m}$

2.1.3. Unité de A et sa valeur :

$$A \text{ s'exprime en } \text{m.s}^{-2} \quad A = 9,81 \left(1 - \frac{0,910 \times 33,5}{35,0}\right) = 1,27 \text{ m.s}^{-2}$$

2.1.4.

a) Régime transitoire $t \in [0; 0,48 \text{ m.s}^{-1}]$

Régime permanent $t \geq 0,48 \text{ m.s}^{-1}$

b) Vitesse limite $\vartheta_{lim} = 17 \text{ cm.s}^{-1}$

c) Vitesse limite atteinte $\vartheta_G = cste \Rightarrow a = 0$

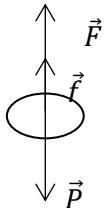
2.2.1. Expression de η :

$$f = 6\pi\eta R\vartheta_G = k \cdot \vartheta_G \Rightarrow \eta = \frac{k}{6\pi R} \quad \frac{d\vartheta_G}{dt} = A - B\vartheta_G \quad \frac{d\vartheta_G}{dt} = 0 \quad A - B\vartheta_{Glim} = 0 \quad A = B\vartheta_{Glim}$$

$$B = \frac{k}{m} \Rightarrow A = \frac{k}{m} \cdot \vartheta_{Glim} \Rightarrow k = \frac{A \times m}{\vartheta_{Glim}} \Rightarrow \eta = \frac{A \times m}{6\pi R \times \vartheta_{Glim}}$$

$$2.2.2. \text{ Calcul de } \eta: \eta = \frac{1,27 \times 35,10^{-3}}{17 \cdot 10^{-2} \times 6\pi \times 2,10^{-2}} \Rightarrow \eta = 0,69 \simeq 0,7$$

2.2.3. Identification : l'huile moteur est le SAE50



EXERCICE 3 :

3.1. Direction et sens de \vec{E} : Direction : perpendiculaire aux plaques ; Sens : de A vers C

3.2. Nature du mouvement : M.R.U.A.

$$\text{TEC } \Delta E_{C_A \rightarrow C} = q(V_A - V_C) \Rightarrow \frac{1}{2} m \vartheta_{oi}^2 = q(V_A - V_C) \Rightarrow \vartheta_{oi} = \sqrt{\frac{2q(V_A - V_C)}{m_i}} = \sqrt{\frac{4eU_i}{m_i}} \quad \vartheta_{oi} = \sqrt{\frac{4eU_i}{m_i}}$$

3.3. Chambre de déviation

3.3.1. Montrons le mouvement est plan, circulaire, uniforme

$$\text{TCI : } \vec{F} = m\vec{a} \Rightarrow \vec{a} = \frac{q}{m} \vec{\vartheta} \wedge \vec{B} \Rightarrow \vec{a} \perp \vec{\vartheta} \text{ et } \vec{a} \perp \vec{B}$$

Si $\vec{B} = B_z \vec{k} \Rightarrow B_z = 0$ or $a_z = \frac{dv_z}{dt} \Rightarrow v_z = cste$ or $v_z = v_{0z} = 0$ donc pas de mouvement suivant l'axe oz. Le mouvement a lieu donc dans le plan contenant \vec{v}_{oi} et \perp à \vec{B}

PROPOSITION D'UN CORRIGE CONCOURS ECOLE MILITAIRE DE SANTE PHYSIQUE 2019

$\vec{a} \perp \vec{\vartheta} \Rightarrow a_t = 0 \Rightarrow \frac{dv}{dt} = 0 \Rightarrow v = \text{cste}$ donc le mouvement est uniforme

$$a_t = 0 \quad a = a_n \quad \frac{v^2}{\rho} = \frac{|q|}{m} vB \Rightarrow \rho = \frac{mv}{|q|B} = \text{cste}$$
 donc le mouvement est circulaire

3.3.2. Expression du rayon $R = \frac{mv}{|q|B}$ or $v = \sqrt{\frac{2|q|B}{m}} \Rightarrow R = \frac{1}{B} \sqrt{\frac{2mU}{|q|}}$

$$R_1 = \frac{1}{B} \sqrt{\frac{m_1 U_1}{e}} \text{ et } R_2 = \frac{1}{B} \sqrt{\frac{m_2 U_1}{e}} \Rightarrow \frac{R_2}{R_1} = \sqrt{\frac{m_2}{m_1}} \quad \frac{m_2 = A_2 u}{m_1 = A_1 u} \Rightarrow \frac{R_2}{R_1} = \sqrt{\frac{A_2}{A_1}} \text{ AN : } \frac{R_2}{R_1} = \sqrt{\frac{70}{78}} \quad \frac{R_2}{R_1} = 1,0146$$

3.3.3. Sens de \vec{B} : $\vec{B} \odot$

3.3.4. Calcul de OM_2 : $\frac{OM_2}{OM_1} = \frac{R_2}{R_1} \Rightarrow OM_2 = \frac{R_2}{R_1} \times OM_1$ A.N : $OM_2 = 1,0146 \times 20 = 20,3 \text{ cm}$

3.4. Identification des ions

3.4.1. Signe des charges : $Y^\oplus \quad X \text{ et } Z^\ominus$

3.4.2. Détermination des nombres de masse $R_1 = \frac{m_1 v_{O_1}}{2eB}$ et $R_X = \frac{m_X v_{O_1}}{eB} \Rightarrow \frac{R_X}{R_1} = \frac{m_X}{m_1} \times 2$

$$\frac{R_X}{R_1} = 2 \frac{A_X}{A_1} \Rightarrow A_X = \frac{R_X A_1}{2 R_1}$$

$$A_X = \frac{68 R_X}{2 \times 10} \Rightarrow A_X = 3,4 R_X \quad A_X = 3,4 \times 5,59 \quad A_X = 19 \quad A_Y = 3,4 \times 6,76 \quad A_Y = 23 \quad A_Z = 3,410,30 \quad A_Z = 35$$

$$A_X = 19 \quad A_Y = 23 \quad A_Z = 35$$

3.4.3. identification des ions X, Y et Z : $X \rightarrow {}^{19}F^- ; \quad Y \rightarrow {}^{23}N_a^+ ; \quad Z \rightarrow {}^{35}Cl^-$

Exercice 4 :

I. Etude de la charge du condensateur par le générateur

4.1. Identification des courbes

La courbe B visualise la tension aux bornes du générateur (U_g)
la courbe A celle aux bornes du condensateur (U_c)

4.2. Branchements qui permettent de visualiser les courbes A et B

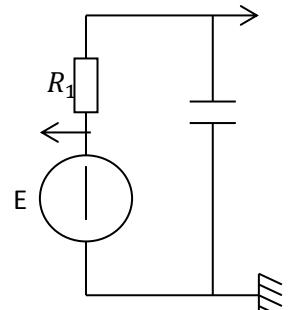
4.3. Équation différentielle relative à la tension U_c

$$E = R_1 i + U_c \Rightarrow E = R_1 C \frac{dU_c}{dt} + U_c \Rightarrow \frac{dU_c}{dt} + \frac{1}{R_1 C} U_c = \frac{E}{R_1 C}$$

4.4. Vérifions que $U_c(t) = E(1 - e^{-\frac{t}{\tau}})$ est solution de l'équation différentielle

$$\frac{dU_c}{dt} = \frac{E}{\tau} e^{-t/\tau} \text{ Remplaçons dans l'équation différentielle}$$

$$\frac{E}{\tau} e^{-t/\tau} + \frac{1}{R_1 C} \times E \left(1 - e^{-t/\tau}\right) = \frac{E}{R_1 C} \Rightarrow \left(\frac{1}{\tau} - \frac{1}{R_1 C}\right) E e^{-t/\tau} + \frac{E}{R_1 C} = \frac{E}{R_1 C} \Rightarrow \left(\frac{1}{\tau} - \frac{1}{R_1 C}\right) E e^{-t/\tau} = 0 \Rightarrow \frac{1}{\tau} - \frac{1}{R_1 C} = 0 \Rightarrow \tau = R_1 C$$



4.5. Graphiquement $\tau = 1ms$

$$\tau = R_1 C \Rightarrow C = \frac{\tau}{R_1} \quad \text{AN: } C = \frac{1 \cdot 10^{-3}}{500} = 2 \cdot 10^{-6} F = 2 \mu F$$

4.6. Valeur du rapport $\frac{U_c}{E}$ à $t=5\tau$ $\frac{U_c}{E}(t=\tau) \simeq 1$

Conclusion : au bout de $\Delta t = 5\tau$, la charge du condensateur est pratiquement terminée.

PROPOSITION D'UN CORRIGE CONCOURS ECOLE MILITAIRE DE SANTE PHYSIQUE 2019

II. Etude de la décharge du condensateur dans le générateur

- 4.7. Équation différentielle de la décharge et expression de $\frac{1}{\alpha}$

Loi des mailles : $-U_{R_2} + U_C = 0 \Rightarrow -R_2 i + U_C = 0 ; i = -\frac{dq}{dt} = -C \frac{dU_C}{dt} \Rightarrow R_2 C \frac{dU_C}{dt} + U_C = 0$

$$R_2 C \frac{dU_C}{dt} + U_C = 0 \text{ et } U_C + \frac{1}{\alpha} \frac{dU_C}{dt} = 0 \Rightarrow \frac{1}{\alpha} = R_2 C$$

- 4.8.1. Établissement de l'expression de $\ln U_C = f(t)$

$$U_C = E e^{-\alpha t} \Rightarrow \ln U_C = -\alpha t + \ln E$$

- 4.8.2. Déduction de l'expression numérique graphiquement : $\ln U_C \approx -1,9 \cdot 10^3 t + 2,3$

- 4.8.3. Valeur de la résistance du résistor R_2 :

$$-\alpha \approx -1,9 \cdot 10^3 \Rightarrow -\frac{1}{R_2 C} = -1,9 \cdot 10^3 \Rightarrow R_2 \approx \frac{1}{1,9 \cdot 10^3 \times 2 \cdot 10^{-6}} \approx 263 \Omega$$

EXERCICE 5 :

5.1.

- 5.1.1. Des noyaux isotopes sont des noyaux ayant le même nombre de protons mais de nombre de neutrons différents

- 5.1.2. Lois de conservations

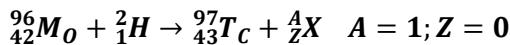
Conservation du nombre de charge

Conservation de la matière

Conservation de l'énergie.

Conservation de la quantité de mouvement.

5.1.3.



La particule est ${}_0^1X \Rightarrow {}_0^1n$ est un neutron

5.2.

- 5.2.1. ${}_{42}^{99}M_O + {}_1^2H \rightarrow {}_{43}^{99}T_C + {}_{-1}^0Y$ La particule est ${}_{-1}^0Y \Rightarrow {}_{-1}^0e$ est un électron : c'est la radioactivité β^-

- 5.2.2. L'énergie libérée : $|\Delta E| = \Delta mC^2 = [m({}_{42}^{99}M_O) - m({}_{43}^{99}T_C) - m(\beta^-)]C^2$

$$|\Delta E| = (98,88437 - 98,88235 - 0,00055) \times 931,5 = 1,369 MeV \quad |\Delta E| = 1,369 MeV = 2,19J$$

5.3.

- 5.3.1. Demi-vie : durée au bout de laquelle la moitié des noyaux radioactifs présents initialement se sont désintégrés

- 5.3.2. L'expression de l'activité :

$$A = -\frac{dN}{dt} \text{ or } N = N_0 e^{-\lambda t} \Rightarrow \frac{dN}{dt} = -\lambda N_0 e^{-\lambda t} \Rightarrow A = \lambda N_0 e^{-\lambda t}$$

$$\text{or à } t = 0, A = A_0 \Rightarrow A_0 = \lambda N_0 \Rightarrow A = A_0 e^{-\lambda t}$$

$$5.3.3. \quad A_0 = \lambda N_0 \Rightarrow N_0 = \frac{A_0}{\lambda} = \frac{A_0 T}{\ln 2} \quad AN: N_0 = \frac{555 \cdot 10^6 \times 6 \times 3600}{\ln 2} = 1,7295 \cdot 10^{13} \text{ noyaux}$$

- 5.3.4. L'heure de la fin de l'examen

$$A_1 = A_0 e^{-\lambda t_1} ; A_f = A_0 e^{-\lambda t_f} \Rightarrow \frac{A_f}{A_1} = e^{-\lambda(t_f - t_1)} \quad t_f - t_1 = -\frac{1}{\lambda} \ln \left(\frac{A_f}{A_1} \right) \Rightarrow t_f = t_1 - \frac{T}{\ln 2} \cdot \ln \left(\frac{A_f}{A_1} \right)$$

$$AN: t_f = 14 - \frac{6}{\ln 2} \times \ln(0,63) = 14 + 4 = 18h$$

L'heure de la fin de l'examen : c'est 18 heures.