

Électricité et magnétisme

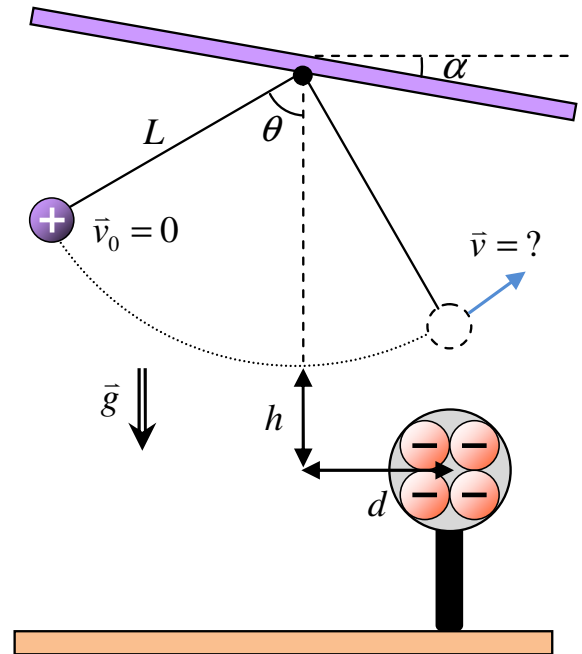
Pré requis : Section 2.5

Le pendule chargé

Un pendule de masse $m = 50 \text{ g}$ et de longueur $L = 1,5 \text{ m}$ est suspendu à la verticale au centre d'une plaque chargée positivement (PPIUC). La plaque est inclinée avec un angle $\alpha = 10^\circ$ sous l'horizontale et elle génère un champ électrique de module $E_p = 50000 \text{ N/C}$. Une sphère portant une charge $Q = -1,5 \text{ }\mu\text{C}$ est située à une hauteur $h = 0,2 \text{ m}$ sous le pendule.

On déplace la sphère horizontalement sur une distance $d = 0,3 \text{ m}$ du côté droit et on élève le pendule du côté gauche afin que la corde du pendule soit tendue et qu'elle forme un angle $\theta = 60^\circ$ par rapport à la verticale (voir schéma ci-contre).

On charge le pendule avec une charge $q = 4 \text{ }\mu\text{C}$ et on le lâche. Évaluer le module de la vitesse du pendule lorsque celui-ci sera au-dessus de la sphère.



(Schéma après le déplacement de la sphère et du pendule)

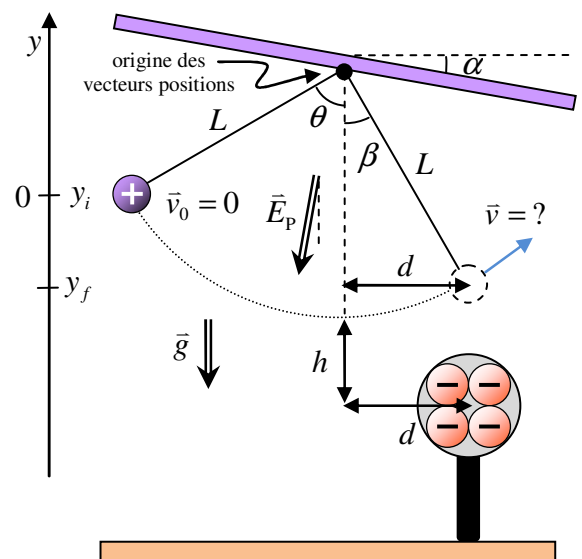
Solution :

Considérons un système d'axe ayant comme origine le **point de fixation du pendule** pour positionner la sphère et le pendule à la situation initiale et finale.

Utilisons un axe y pour mesurer la hauteur du pendule telle que $y = 0$ est située à la position initiale du pendule.

Évaluons l'inclinaison de la corde β lorsque le pendule est situé à la position finale :

$$\begin{aligned} \sin(\beta) &= \frac{d}{L} \Rightarrow \beta = \arcsin\left(\frac{d}{L}\right) \\ &\Rightarrow \beta = \arcsin\left(\frac{(0,3)}{(1,5)}\right) \\ &\Rightarrow \boxed{\beta = 11,54^\circ} \end{aligned}$$



Électricité et magnétisme

Pré requis : Section 2.5

Évaluons les vecteurs positions de la sphère et du pendule à la position initiale et finale :

- Position de la sphère :

$$\begin{aligned}\vec{r}_s &= d\vec{i} - (L+h)\vec{j} &\Rightarrow &\vec{r}_s = (0,3)\vec{i} - ((1,5)+(0,2))\vec{j} \\ & &\Rightarrow &\boxed{\vec{r}_s = (0,3\vec{i} - 1,7\vec{j}) \text{ m}}\end{aligned}$$

- Position du pendule initiale :

$$\begin{aligned}\vec{r}_i &= -L\sin(\theta)\vec{i} - L\cos(\theta)\vec{j} &\Rightarrow &\vec{r}_i = -(1,5)\sin(60^\circ)\vec{i} - (1,5)\cos(60^\circ)\vec{j} \\ & &\Rightarrow &\boxed{\vec{r}_i = (-1,30\vec{i} - 0,75\vec{j}) \text{ m}}\end{aligned}$$

- Position du pendule finale :

$$\begin{aligned}\vec{r}_f &= d\vec{i} - L\cos(\beta)\vec{j} &\Rightarrow &\vec{r}_f = (0,3)\vec{i} - (1,5)\cos(11,54^\circ)\vec{j} \\ & &\Rightarrow &\boxed{\vec{r}_f = (0,3\vec{i} - 1,47\vec{j}) \text{ m}}\end{aligned}$$

Évaluons le vecteur déplacement \vec{s} de notre pendule :

$$\begin{aligned}\vec{s} = \vec{r}_f - \vec{r}_i &\Rightarrow \vec{s} = (0,3\vec{i} - 1,47\vec{j}) - (-1,30\vec{i} - 0,75\vec{j}) && (s = 1,7545 \text{ m}) \\ &\Rightarrow \boxed{\vec{s} = (1,6\vec{i} - 0,72\vec{j}) \text{ m}} && \vec{s} = (d + L\sin(\theta))\vec{i} + L(\cos(\theta) - \cos(\beta))\vec{j} \\ & && \text{(Solution algébrique)}\end{aligned}$$

Évaluons la distance entre notre pendule et la sphère lorsque le pendule occupe la position initiale et finale :

$$\begin{aligned}\vec{r}_{Si} &= \vec{r}_s - \vec{r}_i &\Rightarrow &\vec{r}_{Si} = (0,3\vec{i} - 1,7\vec{j}) - (-1,30\vec{i} - 0,75\vec{j}) \\ & &\Rightarrow &\vec{r}_{Si} = (1,6\vec{i} - 0,95\vec{j}) \text{ m} \\ & &\Rightarrow &\boxed{r_{Si} = 1,861 \text{ m}} && r_{Si} = \sqrt{(d + L\sin(\theta))^2 + (-L - h + L\cos(\theta))^2} \\ & & & && \text{(Solution algébrique)}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\vec{r}_{Sf} &= \vec{r}_s - \vec{r}_f &\Rightarrow &\vec{r}_{Sf} = (0,3\vec{i} - 1,7\vec{j}) - (0,3\vec{i} - 1,47\vec{j}) \\ & &\Rightarrow &\vec{r}_{Sf} = -0,23\vec{j} \text{ m} \\ & &\Rightarrow &\boxed{r_{Sf} = 0,23 \text{ m}} && r_{Sf} = |L(\cos(\beta) - 1) - h| \\ & & & && \text{(Solution algébrique)}\end{aligned}$$

Électricité et magnétisme

Pré requis : Section 2.5

Évaluons le vecteur champ électrique \vec{E}_p généré par la plaque chargée :

$$\vec{E}_p = E_{xp} \vec{i} + E_{yp} \vec{j} \Rightarrow \vec{E}_p = -E_p \sin(\alpha) \vec{i} - E_p \cos(\alpha) \vec{j} \quad (\text{Projection})$$

$$\Rightarrow \vec{E}_p = -(50\,000)\sin(10^\circ) \vec{i} - (50\,000)\cos(10^\circ) \vec{j} \quad (\text{Remplacer})$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{E}_p = (-0,868 \vec{i} - 4,924 \vec{j}) \times 10^4 \text{ N/C}} \quad (\text{Calcul})$$

Évaluons l'énergie potentielle électrique associée au système pendule-sphère à la situation initiale et finale :

$$\bullet \quad U_{esi} = k \frac{qQ_s}{r_{si}} \Rightarrow U_{esi} = (9 \times 10^9) \frac{(4 \times 10^{-6})(-1,5 \times 10^{-6})}{(1,861)} \Rightarrow \boxed{U_{esi} = -0,0290 \text{ J}}$$

$$\bullet \quad U_{esf} = k \frac{qQ_s}{r_{sf}} \Rightarrow U_{esf} = (9 \times 10^9) \frac{(4 \times 10^{-6})(-1,5 \times 10^{-6})}{(0,23)} \Rightarrow \boxed{U_{esf} = -0,2348 \text{ J}}$$

Évaluons l'énergie potentielle gravitationnelle associée au système pendule-Terre à la situation initiale et finale :

$$y_i = 0 \quad \text{et} \quad y_f = -0,72 \text{ m (provenant de la composante } y \text{ de } \vec{s} \text{)}$$

$$\bullet \quad U_{gi} = mgy_i \Rightarrow U_{gi} = (0,05)(9,8)(0) \Rightarrow \boxed{U_{gi} = 0}$$

$$\bullet \quad U_{gf} = mgy_f \Rightarrow U_{gf} = (0,05)(9,8)(-0,72) \Rightarrow \boxed{U_{gf} = -0,3528 \text{ J}}$$

Évaluons la variation de l'énergie potentielle électrique associée au déplacement du pendule dans le champ électrique généré par la plaque :

$$\Delta U_{ep} = q\Delta V_p \quad (\Delta U_e = q\Delta V)$$

$$\Rightarrow \Delta U_{ep} = q(-\vec{E}_p \cdot \vec{s}) \quad (\Delta V = -\vec{E} \cdot \vec{s} = -Es \cos(\theta_{Es}))$$

$$\Rightarrow \Delta U_{ep} = -q(\vec{E}_p \cdot \vec{s}) \quad (\text{Factoriser signe négatif})$$

$$\Rightarrow \Delta U_{ep} = -q(E_{xp}s_x + E_{yp}s_y) \quad (\vec{A} \cdot \vec{B} = A_x B_x + A_y B_y)$$

$$\Rightarrow \Delta U_{ep} = -q((-0,868)(1,6) + (-4,924)(-0,72)) \times 10^4 \quad (\text{Remplacer})$$

$$\Rightarrow \Delta U_{ep} = -q(-1,389 + 3,545) \times 10^4 \quad (\text{P.S. } \theta_{Es} = 75,773^\circ)$$

$$\Rightarrow \Delta U_{ep} = -(4 \times 10^{-6})(2,156 \times 10^4) \quad (\text{P.S. } \Delta V_p = -2,156 \times 10^4 \text{ V})$$

$$\Rightarrow \boxed{\Delta U_{ep} = -0,08624 \text{ J}} \quad (\text{Calcul})$$

Électricité et magnétisme

Pré requis : Section 2.5

À partir de la conservation de l'énergie, évaluons l'énergie cinétique du pendule lors de la situation finale :

$$\begin{aligned}
 E_f &= E_i + W_{nc} && \text{(Conservation de l'énergie)} \\
 \Rightarrow E_f &= E_i && (W_{nc} = 0) \\
 \Rightarrow K_f + U_f &= K_i + U_i && (E = K + U) \\
 \Rightarrow K_f + U_f &= U_i && (K_i = 0 \text{ car } v_i = 0) \\
 \Rightarrow K_f + (U_{eSf} + U_{gf} + U_{ePf}) &= (U_{eSi} + U_{gi} + U_{ePi}) && (U = U_{eS} + U_g + U_{eP}) \\
 \Rightarrow K_f + U_{eSf} + U_{gf} + U_{ePf} - U_{ePi} &= U_{eSi} + U_{gi} && \text{(Former terme } U_{ePf} - U_{ePi} \text{)} \\
 \Rightarrow K_f + U_{eSf} + U_{gf} + \Delta U_{eP} &= U_{eSi} + U_{gi} && (\Delta U_{eP} = U_{ePf} - U_{ePi}) \\
 \Rightarrow K_f = U_{eSi} - U_{eSf} + U_{gi} - U_{gf} - \Delta U_{eP} &&& \text{(Isoler } K_f \text{)} \\
 \Rightarrow K_f = (-0,0290) - (-0,2348) + (0) - (-0,3528) - (-0,08624) &&& \text{(Remplacer)} \\
 \Rightarrow \boxed{K_f = 0,64484 \text{ J}} &&& \text{(Calcul)}
 \end{aligned}$$

Évaluons la vitesse de pendule lors de la situation finale à partir de son énergie cinétique :

$$\begin{aligned}
 K_f = \frac{1}{2}mv_f^2 &\Rightarrow v_f = \sqrt{\frac{2K_f}{m}} && \text{(Isoler } v_f \text{)} \\
 &\Rightarrow v_f = \sqrt{\frac{2(0,64484)}{(0,050)}} && \text{(Remplacer)} \\
 &\Rightarrow \boxed{v_f = 5,079 \text{ m/s}} && \text{(Calcul)}
 \end{aligned}$$