

Chute libre avec vitesse initiale non verticale .

On étudie le mouvement d'un objet lancé avec une vitesse initiale \vec{v}_0 non horizontale, au voisinage du sol.

On considèrera par exemple le cas où \vec{v}_0 est dirigé vers le haut et la droite, incliné d'un angle α_0 sur l'horizontale (schéma)

On admet que l'étendue de la trajectoire est assez restreinte pour qu'on puisse considérer que \vec{g} est uniforme.



Système étudié : objet lancé

Inventaire des forces extérieures subies par le système son poids \vec{P} . On néglige les forces exercées par l'air (frottements et poussée d'Archimède)

Référentiel d'étude : Terrestre, supposé galiléen pour pouvoir appliquer "Newton"

Origine des dates, $t=0$. Instant où on lâche l'objet

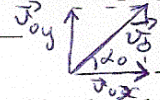
Repère d'espace (O, \vec{i}, \vec{j}) . Voir dessin

Appliquer la 2ème loi de Newton, en déduire le vecteur-accelération du centre d'inertie de l'objet. $\sum \vec{F} = m \vec{a}_G = \vec{P} = m \vec{g} \Rightarrow \vec{a}_G = \vec{g}$

Déterminer les coordonnées a_x et a_y de celui-ci sur les axes de projection choisis.

$$a_x = \underline{0 \quad (= \ddot{x} = \dot{v}_x)} \quad a_y = \underline{-g \quad (= \ddot{y} = \dot{v}_y)}$$

Exprimer les coordonnées du vecteur-vitesse initiale \vec{v}_0 suivant les deux axes de projection choisis. $v_{0x} = \underline{v_0 \cos \alpha_0}$ $v_{0y} = \underline{v_0 \sin \alpha_0}$



Exprimer les coordonnées de la position initiale du centre d'inertie de l'objet dans le repère d'espace choisi. $x(t=0) = x_0 = \underline{0}$ $y(t=0) = y_0 = \underline{0}$

Déterminer les expressions en fonction du temps des coordonnées $v_x(t)$ et $v_y(t)$ du vecteur vitesse

$$a_x = 0 \Rightarrow v_x(t) = a_x \cdot t + v_{0x} = \underline{v_0 \cos \alpha_0 \quad (= \dot{x})}$$

$$a_y = -g \Rightarrow v_y(t) = a_y \cdot t + v_{0y} = \underline{-gt + v_0 \sin \alpha_0 \quad (= \dot{y})}$$

Déterminer les expressions en fonction du temps des coordonnées x et y du centre d'inertie de l'objet (équations horaires du mouvement).

$$\dot{x} = v_0 \cos \alpha_0 \text{ et } x = 0 \text{ à } t = 0 \Rightarrow \underline{x = v_0 (\cos \alpha_0) \cdot t}$$

$$\dot{y} = -gt + v_0 \sin \alpha_0 \text{ et } y = 0 \text{ à } t = 0 \Rightarrow \underline{y = -\frac{g}{2} t^2 + v_0 (\sin \alpha_0) t}$$

Que peut-on dire du mouvement du projeté du centre d'inertie de l'objet sur l'axe horizontal ?

$v_{xc} = \text{constante}$ = c'est un mouvement uniforme (et rectiligne évidemment)

En éliminant le temps entre les deux équations horaires, établir l'expression de l'équation de la trajectoire.

$$x = v_0 \cdot (\cos \alpha) t \Rightarrow t = \frac{x}{v_0 \cos \alpha}$$

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

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

Quelle est la forme de la trajectoire ? C'est une parabole d'axe vertical, concavité vers le bas

Applications classiques :

Déterminer le "temps de vol" t_{\max} (durée du mouvement avant que l'objet retombe au sol)

$$y = 0 \text{ pour } t = 0 \text{ et } t = t_{\max}, \text{ or } y = -\frac{g}{2} t^2 + v_0 (\sin \alpha) t$$

$$= t \left(-\frac{g}{2} t + v_0 \sin \alpha \right) \text{ donc } t_{\max} \text{ est tel que } -\frac{g}{2} t_{\max} + v_0 \sin \alpha = 0$$

$$t_{\max} = \frac{2 v_0 \sin \alpha}{g}$$

Déterminer la "portée" du lancé, x_{\max} (distance horizontale parcourue par l'objet lorsqu'il repasse à son altitude de départ).

On peut calculer $x(t_{\max})$ à partir des résultats précédents $x_{\max} = \frac{2 v_0^2 \sin \alpha \cos \alpha}{g}$

$= \frac{v_0^2 \sin 2\alpha}{g}$. On peut aussi utiliser l'équation de la trajectoire pour trouver la valeur non nulle de x qui annule $y = y = 0 = x \left(-\frac{g}{2 v_0^2 \cos^2 \alpha} x + \tan \alpha \right)$

Montrer que pour une valeur donnée de la vitesse initiale, la portée est maximale pour $\alpha = 45^\circ$

$$\frac{d x_{\max}}{d \alpha} = \frac{2 v_0^2 \cos 2\alpha}{g} : \text{ la dérivée de } x_{\max}(\alpha) \text{ s'annule en changeant}$$

de signe de $+$ à $-$ pour $2\alpha = \frac{\pi}{2}$ (modulo 2π) donc comme

$$0 \leq \alpha \leq \frac{\pi}{2} \text{ pour } \alpha = \frac{\pi}{4} = 45^\circ : \text{ c'est le maximum pour la valeur de } x_{\max}$$

Déterminer l'élévation maximale du centre d'inertie de l'objet ("flèche").

On peut chercher à quelle date v_y s'annule : $v_y = -gt + v_0 \sin \alpha = 0$

$\Rightarrow t_F = \frac{v_0 \sin \alpha}{g}$ (c'est la moitié du temps de vol) puis en déduire y_{\max} :

$$y_{\max} = y(t_F) = -\frac{g}{2} \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{g^2} + \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{g} = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$$

On peut aussi chercher x_F tel que $\frac{dy}{dx}$ soit nulle : on trouve $x_F = \frac{v_0^2 \sin 2\alpha}{2g} = \frac{x_{\max}}{2}$

Déterminer la valeur et la direction de la vitesse à un instant donné : par exemple à $t = t_{\max}/4$.

$$t = t_{\max}/4 = \frac{v_0 \sin \alpha}{2g} \quad \left\{ \begin{array}{l} v_x = v_0 \cos \alpha \text{ (inchangé)} \\ v_y = -\frac{v_0 \sin \alpha}{2} + v_0 \sin \alpha = \frac{v_0 \sin \alpha}{2} \end{array} \right.$$

$$v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = v_0 \sqrt{\cos^2 \alpha + \frac{\sin^2 \alpha}{4}} = v_0 \sqrt{1 - \frac{3}{4} \sin^2 \alpha} = \frac{v_0}{2} \sqrt{4 - 3 \sin^2 \alpha}$$

et, le vecteur vitesse faisant alors un angle α avec l'horizontale :

$$\tan \alpha = \frac{v_y}{v_x} = \frac{\sin \alpha}{2 \cos \alpha} = \frac{\tan \alpha}{2}$$