ACTIVITES:

1. Mouvement de rotation d'un corps solide indéformable autour d'un point fixe

· ·	
ACTIVITE 1:	
Pré-requis :	
• définition d'un mouvement de translation :	
• définition de la vitesse :	
• définition d'un mouvement uniforme :	
ACTIVITE 2:	
1- Reconnaitre un mouvement de rotation :	
 Faire fixer une plaque légère percée de trois trous A, B et C sur l'aiguille des minutes d'une horloge. Repérer toute les 15 secondes les positions des points A, B et C. Tracer les trajectoires des trois points A, B et C. Compléter la phrase suivante : Un solide est animé d'un mouvement de	
2- Caractéristique du mouvement circulaire uniforme :	
• Calculer la distance parcourue par l'extrémité M de l'aiguille des secondes pendant chaque seconde :	
• Calculer la valeur de la vitesse de M .	
 Compléter la phrase suivante : Le mouvement d'un point matériel est si : > sa trajectoire est; 	•

3- Nécessité d'un nouveau repèrage :

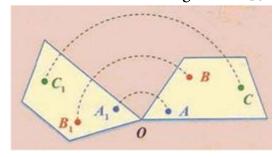
• Calculer pendant une minute la distance parcourue par les points A, B et C. En déduire la vitesse des points A, B et C.

point	distance	vitesse
A		
В		
С		

•	Compléter la p	hrase suivante :		

Malgré qu'un solide soit en mouvement de rotation uniforme, ses points constituants

• Mesurer chacun des angles AOA_1 , BOB_1 et COC_1 . Conclure.



ACTIVITE 3:

ETUDE D'UN MOUVEMENT DE ROTATION UNIFORME

1. Objectifs

- Familiariser les élèves avec les ≠ dispositifs expérimentaux.
- Définir le mouvement de rotation.
- Etablir la relation entre vitesse linéaire et vitesse angulaire.
- Etre capable d'identifier le type du mouvement d'un solide.

2. <u>Matériel</u> :

Table à coussin d'air horizontale, un mobile auto-porteur dont on peut repérer la position de 2 points (A au centre du mobile et B sur la périphérie.), et un plot central muni d'un axe.

3. Manipulation:

- fixer le mobile autoporteur à l'aide de l'axe au plot central.
- Repérer la position centrale O.
- Lancer le mobile et déclencher les impulsions (intervalle entre deux impulsions (20ms).
- Enregistrer les trajectoires des points A et B, au cours de mouvements du mobile.

4. Questions:

- 1. Caractériser la nature des trajectoires du point M et du point N dans le référentiel terrestre.
- 2. Calculer les vitesses des points M et N (appelées respectivement v_1 et v_2), des points M et N aux différents instants.
 - a. Donner la valeur des vitesses $V_1(t_2)$, $V_1(t_5)$ et $V_1(t_8)$.
 - b. Donner la valeur des vitesses $V_2(t_2)$, $V_2(t_5)$, $V_2(t_8)$.

Tous les points M ont donc la même vitesse (environ 2,5m/s) et tous les points N aussi (environ 1,4m/s).

Les différents points d'un solide en rotation, n'ont pas la même vitesse

- c. Sur l'enregistrement imprimé, tracer les vecteurs vitesse des points M et N aux instants t_2 et t_8 .
- 3. Mesure de la vitesse angulaire ω du point M.
 - a. Tracer les droites OM_4 et OM_6 . Mesurer l'angle θ_5 (en radians) entre ces deux droites. Calculer la vitesse angulaire ω_5 du point M lorsqu'il occupe la position M_5 : $\omega_5 = \frac{\theta_5}{2\tau}$

Rappel : Comment convertir un angle en degré en un angle en radian ? Il faut faire un produit en croix, sachant que 2π radians correspondent à 360°

- b. En utilisant la même méthode, calculer la vitesse angulaire du point N_{5} . Que remarquez-vous ?
- c. Cette vitesse angulaire est-elle constante au cours du temps ? Justifier.
- 4. Etablir une relation entre v et ω .

Le rayon de la trajectoire du point M est R_1 = OM = 0,26 m. Le rayon de la trajectoire du point N est R_2 = ON = 0,15 m.

- a. calculer les grandeurs $w1 = v1 / R_1$ et $w2 = v2 / R_2$. Comparer les valeurs obtenues à celles de la vitesse angulaire mesurée au 4).
- b. Peut-on en déduire une relation entre la vitesse linéaire V(t) d'un point, la vitesse angulaire ω et le rayon R de la trajectoire de ce point ?

