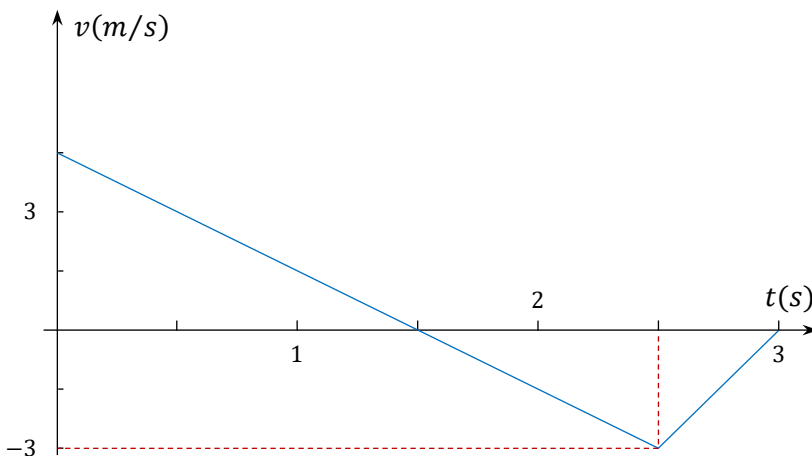


Déduction du Graphe de $x(t)$ de celui de $v(t)$ de 3 Manières

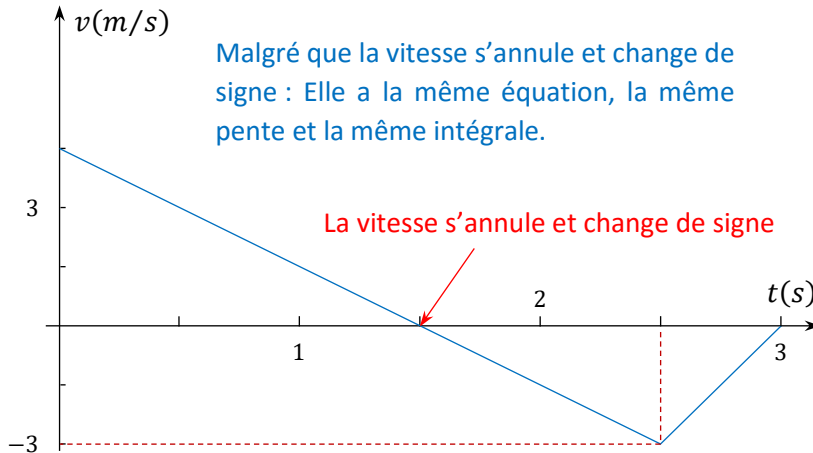
Exercice

Ci-dessous est donné le tracé des vitesses d'un corps en mouvement le long de l'axe Ox . On prend $x(0) = -2m$.

- Déterminer à partir du diagramme des vitesses :
 - Les différents intervalles de temps du mouvement.
 - Le sens du mouvement dans chaque intervalle.
- Tracer le diagramme des accélérations du mobile.
- Quelle est la nature du mouvement de chaque phase ?
- Tracer le diagramme des espaces du mobile.
- Calculer de deux manières différentes, la distance parcourue par le mobile ainsi que son abscisse à $t = 2s$.
- Tracer sur la trajectoire du mobile, les vecteurs position, vitesse et accélération à $t = 2s$.

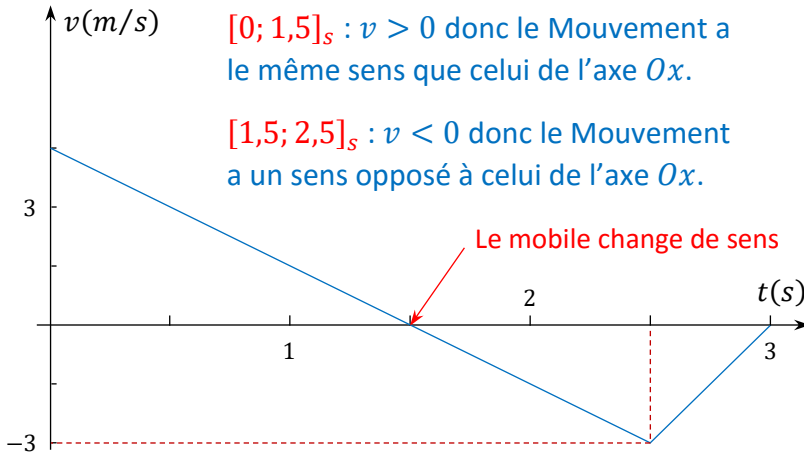


Les intervalles de temps



$$[0; 2,5]_s \text{ \& } [2,5; 3]_s.$$

Le sens du mouvement



$[2,5; 3]_s : v < 0$ donc le Mouvement a un sens opposé à celui de l'axe Ox .



Le Graphe des Accélérations

Du graphe des vitesses, on remarque que : $v(t) = \alpha t + \beta$.

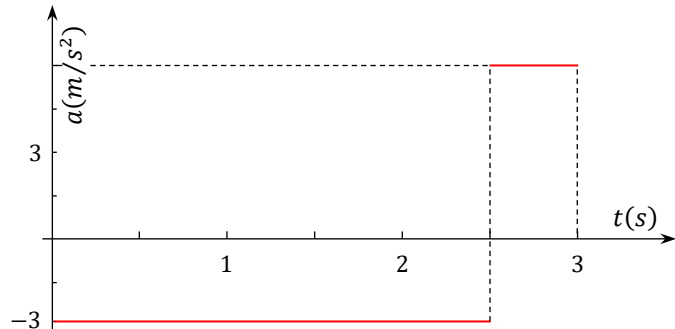
Or, le mvt est suivant Ox , donc $v(t)$ et a vérifient : $a = \frac{d}{dt} v(t) = \alpha$.

$$[0; 2,5]_s : a^{(1)} = \alpha^{(1)} = \frac{v_2 - v_1}{t_2 - t_1} = \frac{0 - 4,5}{1,5 - 0} = -3 \text{ m/s}^2.$$

$[2,5; 3]_s :$

$$a^{(2)} = \alpha^{(2)} = \frac{0 - (-3)}{3 - 2,5}$$

$$a^{(2)} = 6 \text{ m/s}^2.$$





La Nature du Mouvement

La Nature du Mouvement est Déduite du signe du produit algébrique : $a \cdot v(t)$.

- $[0; 2,5]_s$:
 1. $[0; 1,5]_s$: $a^{(1)} < 0$; $v(t) > 0$ d'où :
 $a \cdot v(t) < 0$. Le mouvement est alors Rectiligne Uniformément Décéléré.
 2. $[1,5; 2,5]_s$: $a^{(1)} < 0$; $v(t) < 0$ d'où :
 $a \cdot v(t) > 0$. Le mouvement est alors Rectiligne Uniformément Accélééré.
- $[2,5; 3]_s$: $a^{(2)} > 0$; $v(t) < 0$ d'où :
 $a \cdot v(t) < 0$. Le mouvement est alors Rectiligne Uniformément Décéléré.



Diagramme des Espaces – Plan de Travail

1^{ère} Alternative – Calcul Analytique

On détermine Analytiquement les Équations de $v^{(i)}(t)$. Puis, on calcule leurs Intégrales par rapport à t selon deux méthodes :

- $\int_{t_1}^t f(t) dt = \{F(t) \mp C\}|_{t_1}^t$: Intégrale Définie
- $\int f(t) dt = F(t) \mp C$: Intégrale Indéfinie

2^{ème} Alternative – Calcul Géométrique

On détermine Géométriquement les Abscisses Limites.

- v Nulle : on relie d'une droite Horizontale.
- v Cst : on joint les points par une droite de la forme $at \mp \beta$.
- v De forme $at \mp \beta$: partie de parabole du type $\frac{1}{2}at^2 \mp \beta t \mp \gamma$.



1^{ère} Alternative – Méthode Analytique Les Équations de $v^{(i)}(t)$

On déduit du Diagramme des Vitesses que :

- $[0; 2,5]_s : v^{(1)} = \alpha^{(1)}t \mp \beta^{(1)}$ où $\alpha^{(1)} = -3 \text{ m/s}^2$; $\beta^{(1)} = 4,5 \text{ m/s}$.

Car du graphe on a : $v^{(1)}(0) = 4,5 \text{ m/s}$. Donc :

$$v^{(1)} = -3t \mp 4,5$$

- $[2,5; 3]_s : v^{(2)} = \alpha^{(2)}t \mp \beta^{(2)}$ où $\alpha^{(2)} = 6 \text{ m/s}^2$.

Pour déterminer $\beta^{(2)}$, on prend du graphe le point : $(t; v^{(2)}) = (3; 0)$.

Donc : $0 = 6 \cdot (3) \mp \beta^{(2)}$ d'où $\beta^{(2)} = -18 \text{ m/s}$.

$$v^{(2)} = 6t - 18.$$



1^{ère} Alternative – Méthode Analytique
Les Équations de $x^{(i)}(t)$ – 1^{ère} Méthode

Le mvt est selon Ox , on a donc : $v(t) = \frac{d}{dt} x(t) \Rightarrow \int_{t_1}^t v(t) dt = \int_{t_1}^t \frac{dx(t)}{dt} dt$.

○ $t \in [0; 2,5]_s$ $t_1 = 0 s$: $v^{(1)} = -3t \mp 4,5$ d'où :

$$x^{(1)}(t) \Big|_0^t = \int_0^t [-3t \mp 4,5] dt = -3 \cdot \frac{1}{2} t^2 \Big|_0^t \mp 4,5 \cdot t \Big|_0^t = -3 \cdot \frac{1}{2} t^2 \mp 4,5 \cdot t.$$

Or, on a par hypothèse : $x^{(1)}(0) = -2 m$. Donc :

$$x^{(1)}(t) = -\frac{3}{2} t^2 \mp 4,5t - 2$$

○ $t \in [2,5; 3]_s$ $t_1 = 2,5 s$: $v^{(2)} = 6t - 18$ d'où :

$$\begin{aligned} x^{(2)}(t) - x^{(2)}(2,5) &= 6 \cdot \frac{1}{2} t^2 \Big|_{2,5}^t - 18 \cdot t \Big|_{2,5}^t = \\ &= 3(t^2 - 2,5^2) - 18 \cdot (t - 2,5) = 3t^2 - 18t - 18,75 \mp 45. \end{aligned}$$

Avec : $x^{(2)}(2,5) = x^{(1)}(2,5) = -0,125 m$ Donc :

$$x^{(2)}(t) = 3t^2 - 18t \mp 26,125$$



1^{ère} Alternative – Méthode Analytique
Les Équations de $x^{(i)}(t)$ – 2^{ème} Méthode

Le mvt est selon Ox , on a donc : $v(t) = \frac{d}{dt} x(t) \Rightarrow \int v(t) dt = \int \frac{dx(t)}{dt} dt$.

○ $t \in [0; 2,5]_s$: $v^{(1)} = -3t \mp 4,5$ d'où :

$$x^{(1)}(t) \mp c = \int [-3t \mp 4,5] dt \Rightarrow x^{(1)}(t) = -\frac{3}{2}t^2 \mp 4,5t \mp C_1.$$

Or, on a par hypothèse : $x^{(1)}(0) = -2 m$. Donc : $C_1 = -2 m \Rightarrow$

$$x^{(1)}(t) = -\frac{3}{2}t^2 \mp 4,5t - 2$$

○ $t \in [2,5; 3]_s$: $v^{(2)} = 6t - 18$ d'où :

$$x^{(2)}(t) \mp c = \int [6t - 18] dt \Rightarrow x^{(2)}(t) = 3t^2 - 18t \mp C_2.$$

Avec : $x^{(2)}(2,5) = x^{(1)}(2,5) = -0,125 m$. Donc : $C_2 = 26,125 m \Rightarrow$

$$x^{(2)}(t) = 3t^2 - 18t \mp 26,125$$



1^{ère} Alternative – Méthode Analytique
Les Abscisses Limites

On calcule les Abscisses Limites des 3 phases : $[0; 1,5]_s$, $[1,5; 2,5]_s$ et $[2,5; 3]_s$.

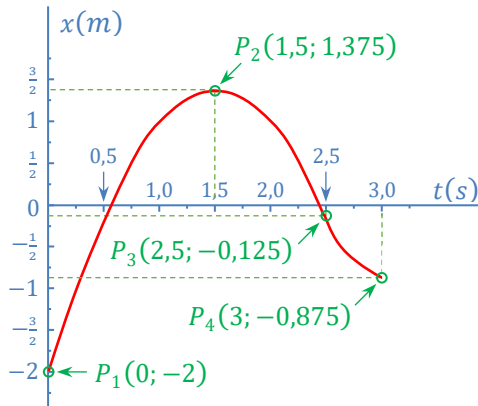
- $x_{0s} = -2 m$. Donné par hypothèse
- $x_{1,5s} = -\frac{3}{2}(1,5)^2 + 4,5(1,5) - 2 = 1,375 m$.
- $x_{2,5s} = -0,125 m$. Déjà calculée
- $x_{3s} = 3(3)^2 - 18(3) + 26,125 = -0,875 m$.

Aussi, $x(t)$ présente une valeur maximale à $t = 1,5 s$ au point $(1,5; 1,375)$.

- $x^{(1)}(t)$: Est une parabole dont la courbure est dirigée vers le bas car le coefficient de son t^2 est négatif.
- $x^{(2)}(t)$: Est une parabole dont la courbure est dirigée vers le haut car le coefficient de son t^2 est positif.

1^{ère} Alternative – Méthode Analytique
Le Diagramme des Espaces

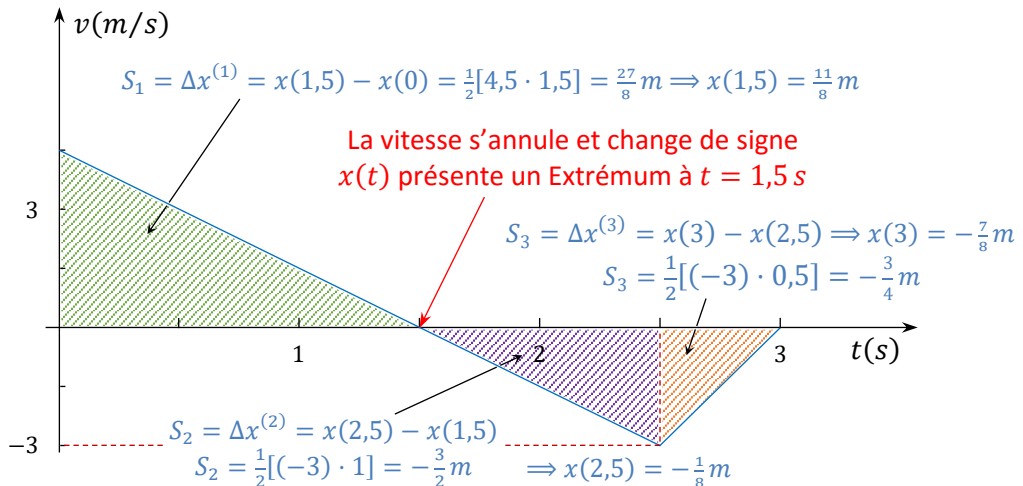
Chaque point P_n est donné par ses coordonnées $(t; x)$.



- $P_1: (0; -2)$. Donné par hypothèse
- $P_2: (1,5; 1,375)$.
- $P_3: (2,5; -0,125)$.
- $P_4: (3; -0,875)$.

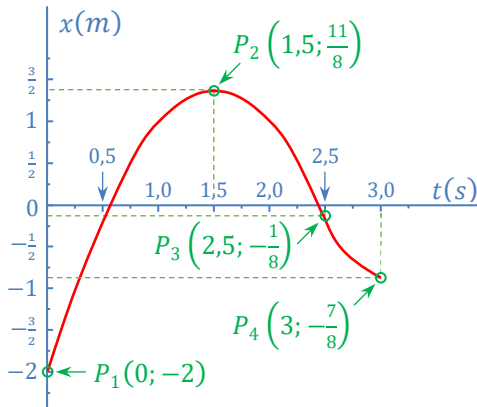
■ $x^{(1)}(t)$: coupe l'axe des temps à $t = 0,542$ s et à $t = 2,457$ s.

2^{ème} Alternative – Calcul Géométrique Calcul des Abscisses



1^{ère} Alternative – Méthode Analytique
Le Diagramme des Espaces

Chaque point P_n est donné par ses coordonnées $(t; x)$.



- $P_1: (0; -2)$. Donné par hypothèse
- $P_2: \left(1,5; \frac{11}{8}\right)$.
- $P_3: \left(2,5; -\frac{1}{8}\right)$.
- $P_4: \left(3; -\frac{7}{8}\right)$.

- $0\text{ s} \rightarrow 2,5\text{ s} : a = -3 < 0 \rightarrow \curvearrowright$
- $2,5\text{ s} \rightarrow 3\text{ s} : a = 6 > 0 \rightarrow \curvearrowleft$



Distance Parcourue et Abscisse à $t = 2\text{ s} - 1^{\text{ère}}$ Méthode

Pour chaque phase, on a : $\Delta x^{(i)} = x_{\text{finale}}^{(i)} - x_{\text{initiale}}^{(i)}$

- La Distance Parcourue Totale est alors : $d_n = \sum_{i=1}^n |\Delta x^{(i)}|$

Les abscisses sont calculées à partir des équations horaires. Donc, comme $t = 1,5\text{ s}$ et $t = 2\text{ s} \in [0; 2,5]_s$ alors de $x^{(1)}(t)$ on a :

- $x_{1,5s} = -\frac{3}{2}(1,5)^2 + 4,5(1,5) - 2 = 1,375\text{ m}$,
- $x_{2s} = -\frac{3}{2}(2)^2 + 4,5(2) - 2 = 1\text{ m}$.

$$d_{2s} = |x_{1,5s} - x_{0s}| + |x_{2s} - x_{1,5s}| = |3,375| + |-0,375| = 3,75\text{ m}$$



Distance Parcourue et Abscisse à $t = 2\text{ s} - 2^{\text{ème}}$ Méthode

Pour chaque phase, on a : $S_i = x_{\text{finale}}^{(i)} - x_{\text{initiale}}^{(i)}$ où S_i est la surface comprise entre $v(t)$ et l'axe de t et entre $t_{\text{initiale}}^{(i)}$ et $t_{\text{finale}}^{(i)}$.

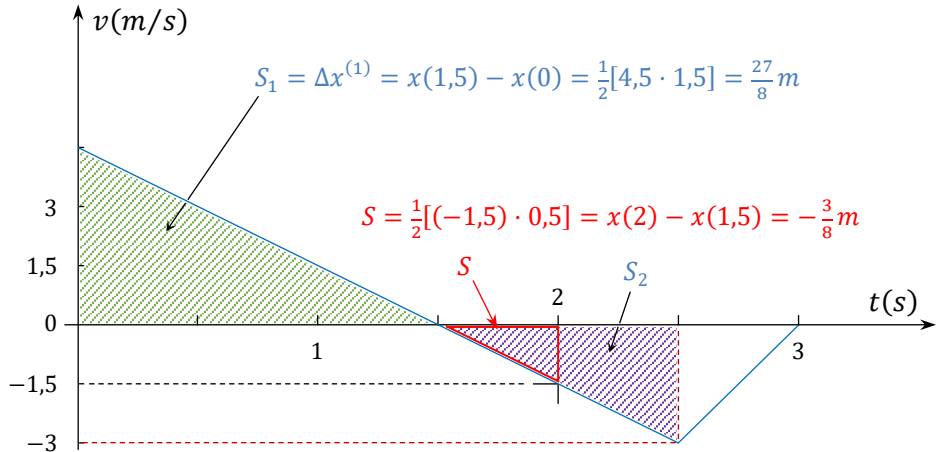
- La Distance Parcourue Totale est alors : $d_n = \sum_{i=1}^n |S_i|$
- L'Abscisse demandée est donnée par : $x_n = x_0 \mp \sum_{i=1}^n S_i$

Donc :

$$d_{2s} = |S_1| \mp |S_{1,5s \rightarrow 2s}| = \left| \frac{27}{8} \right| \mp \left| -\frac{3}{8} \right| = \frac{30}{8} = 3,75\text{ m}$$

$$x_{2s} = x_0 \mp S_1 \mp S_{1,5s \rightarrow 2s} = -2 \mp \left(\frac{27}{8} \right) \mp \left(-\frac{3}{8} \right) = 1\text{ m}$$

Les Surfaces dans le Graphe de $v(t)$ pour $t = 2$ s





Abscisse, Vitesse et Accélération à $t = 2\text{ s}$

Par projection sur les graphes des vitesses et des accélérations on a :

$$v_{2s} = -1,5\text{ m/s} \Rightarrow \vec{v}_{2s} = -1,5\vec{i}$$

$$a_{2s} = -3\text{ m/s}^2 \Rightarrow \vec{a}_{2s} = -3\vec{i}$$

De la question précédente, on a trouvé qu'à $t = 2\text{ s}$, le mobile se trouve à l'abscisse :

$$x_{2s} = 1\text{ m} \Rightarrow \vec{OM}_{2s} = x_{2s}\vec{i} = \vec{i}$$

Vecteurs Position, Vitesse et Accélération à $t = 2\text{ s}$

$$\overrightarrow{OM}_{2s} = \vec{i}; \overrightarrow{v}_{2s} = -1,5\vec{i}; \overrightarrow{a}_{2s} = -3\vec{i}.$$

