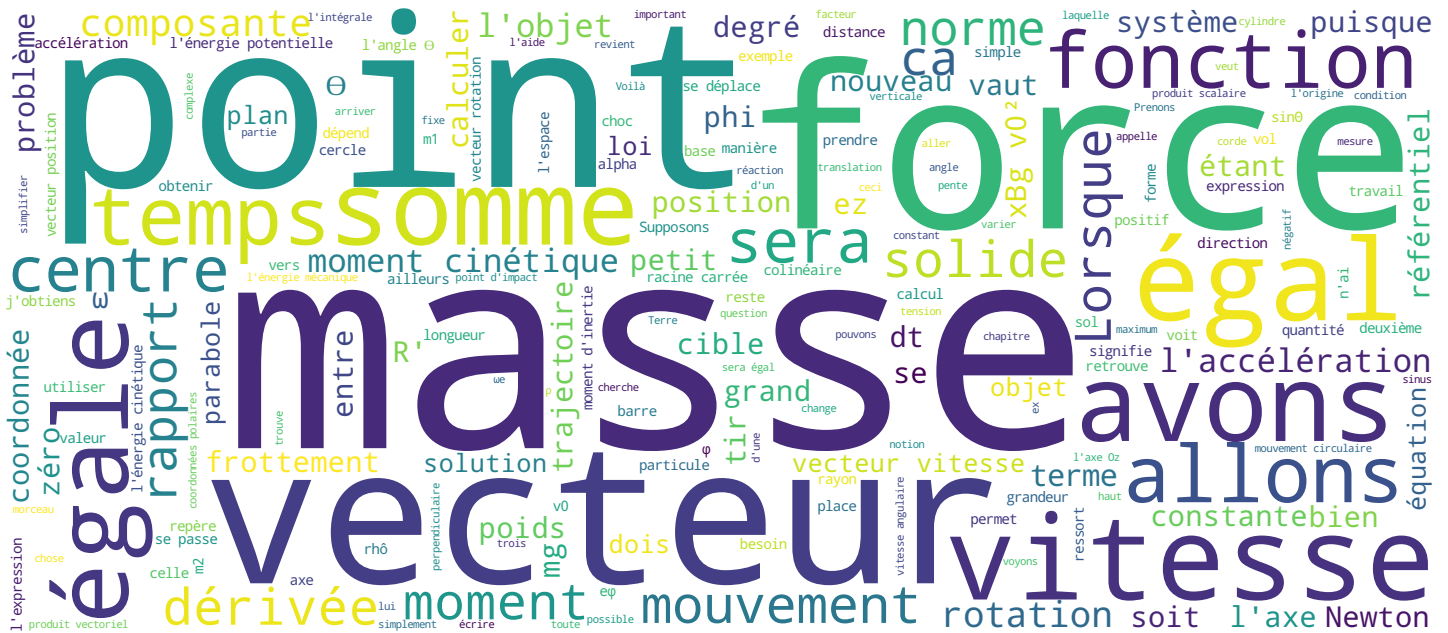


Point d'impact Temps de vol

Prof. Cécile Hébert



Plan du cours

- I - Cinématique
- II - Référentiel accélérés
- III - Lois de Newton
- ➔ IV - Balistique – effet d'une force constante et uniforme
- V - Bilan des forces ; application des lois de Newton
- VI - Travail, Energie, principes de conservation
- VII - Chocs, systèmes de masse variable
- VIII - Oscillateur harmonique
- IX - Moment cinétique ; Gravitation
- X - Solide indéformable
- XI - Application du solide indéformable

2

Bonjour. Dans cette vidéo, nous allons voir comment utiliser les informations obtenues précédemment de, d'une part, l'équation horaire et d'autre part, la trajectoire suivie par un objet soumis uniquement à son poids pour pouvoir prédire certains comportements. En particulier, on se demandera comment faire pour atteindre un point particulier au sol.

Notes

Summary



0m 05s

Table des matières

- 1 - Poids d'un objet
- 2 - Cas d'un lancer vertical (1 dimension)
- 3 - Cas général
- 4 - Trajectoire, hauteur maximale, point d'impact
- 5 - Portée maximale ou atteindre une cible
- 6 - Temps de vol
- 7 - Parabole de sûreté
- 8 - Effet de la rotation de la Terre

3

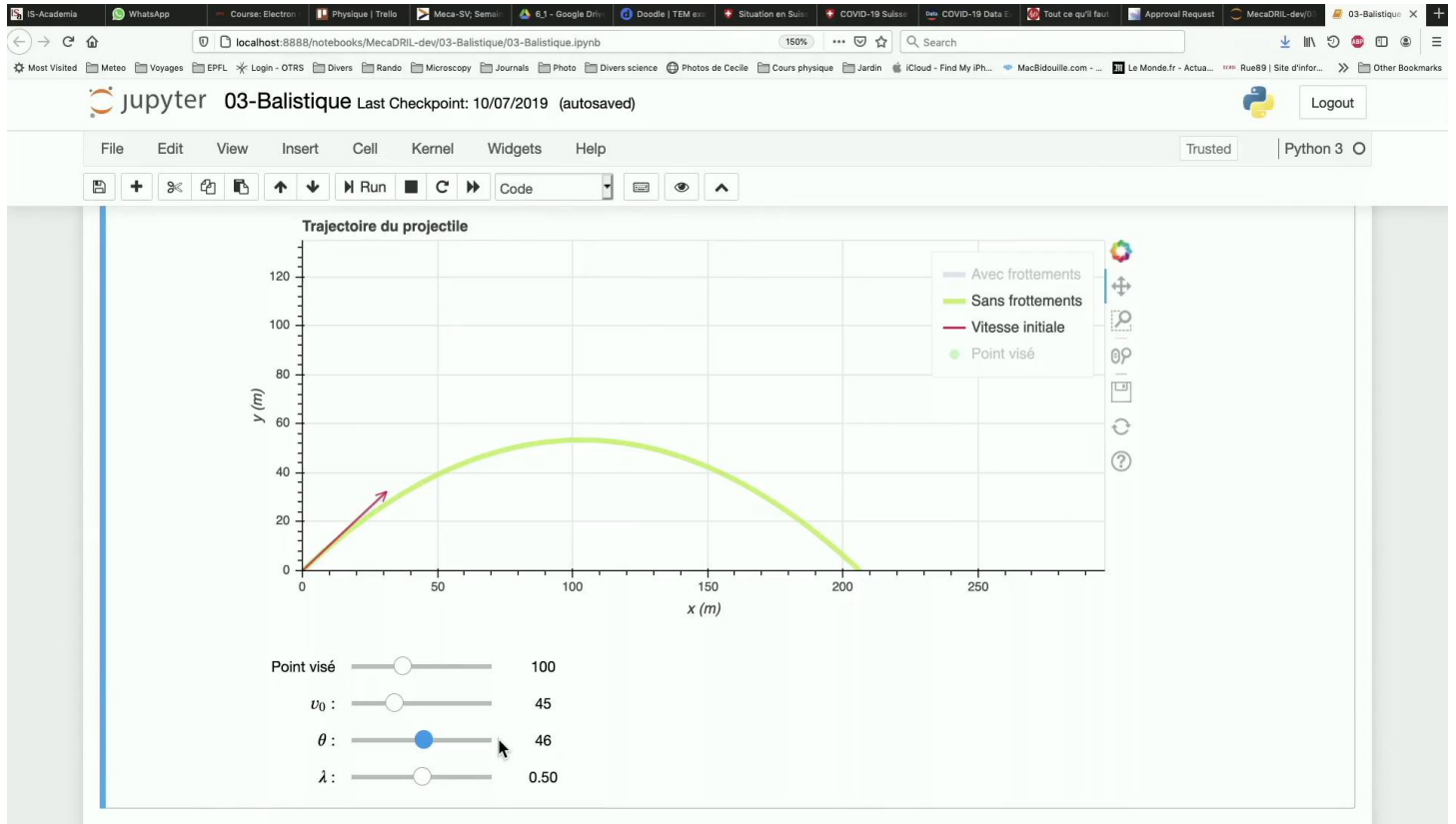
Nous sommes donc dans le chapitre IV, Balistique, et nous allons voir les parties 5, 6, 7, portée maximale, temps de vol et parabole de sûreté.

Notes

Summary



0m 28s



Nous avons vu qu'on appelle la portée, la distance entre le point de départ et le point d'impact. Maintenant, nous allons supposer que la vitesse de lancement est fixe, mais que je peux faire varier l'angle du lancement. La question est : « Quel angle est-ce que je dois choisir afin d'avoir une portée maximale, donc de lancer le plus loin possible ? » On voit que si je lance trop plat, je n'arrive pas très loin. Au fur et à mesure que j'augmente l'angle, la portée augmente, puis elle recommence à diminuer. Il y a eu donc une valeur maximale et on joue un petit peu, on a l'impression qu'elle se situe autour de 45 degrés.

Notes

Summary



5 - Portée maximale ou atteindre une cible

On veut lancer le plus *loin* possible. A est le point d'impact :

$$A \begin{vmatrix} 2 \frac{v_0^2}{g} \sin \theta \cos \theta \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} = x_A \text{ maximale } x_A ?$$

On veut donc lancer le plus loin possible. A est le point d'impact. Il a les coordonnées suivantes que nous avons trouvées précédemment avec la coordonnée x_A . Le but du jeu va donc être de maximiser x_A .

Notes

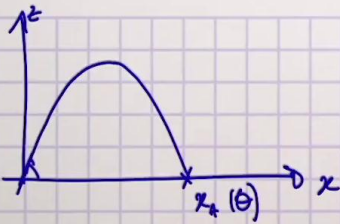
Summary



5 - Portée maximale ou atteindre une cible

On veut lancer le plus *loin* possible. A est le point d'impact :

$$A \begin{vmatrix} 2 \frac{v_0^2}{g} \sin \theta \cos \theta \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$



$$\text{variable} = \theta \quad x_A(\theta) = \frac{2v_0^2}{g} \sin \theta \cos \theta = \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta$$

$$\sin 2a = 2 \sin a \cos a$$



15

Le paramètre avec lequel nous pouvons jouer, qui va être notre variable, est maintenant l'angle θ . Cela revient à dire que lorsque je fais mon tir qui se passe dans le plan (x, z) , je peux faire varier l'angle θ avec lequel je vais faire partir mon objet. J'observe donc en fonction de θ , une certaine valeur de x_A , qui vaut $2v_0^2/g$, qui est constant dans mon problème, fois $\sin \theta$, $\cos \theta$. J'ai donc deux options maintenant. Je peux par exemple considérer que x_A est une fonction de θ , calculer la dérivée de x_A en fonction de θ et chercher les endroits où la dérivée vaut 0, ce qui me donnera un extremum de la fonction. Cette fonction n'est pas très sympathique avec ce produit $\sin \theta$, $\cos \theta$. Je peux aussi utiliser les identités trigonométriques et en particulier l'identité $\sin 2a$ qui est égale à $2 \sin a \cos a$. En remplaçant a par θ , je remarque que j'ai ici $2 \sin \theta \cos \theta$, ce terme-là sera donc égal à $\sin 2\theta$. Je peux donc réécrire mon x_A comme étant $v_0^2/g \sin 2\theta$. J'ai maintenant une fonction qui est beaucoup plus facile à étudier. Je n'ai même pas besoin de calculer sa dérivée car nous connaissons bien la fonction sinus. Si je regarde l'angle α dans le cercle trigonométrique, $\sin \alpha$ sera égal à 1 et maximum pour α valant $\pi/2$.

Notes

Summary

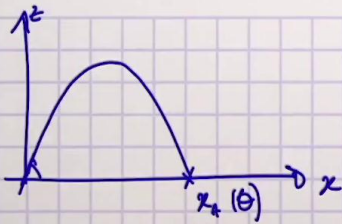


1m 37s

5 - Portée maximale ou atteindre une cible

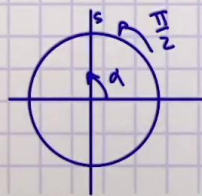
On veut lancer le plus *loin* possible. A est le point d'impact :

$$A \begin{vmatrix} 2 \frac{v_0^2}{g} \sin \theta \cos \theta \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$



$$\text{variable} = \theta \quad x_A(\theta) = \frac{2v_0^2}{g} \sin \theta \cos \theta = \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta$$

$$\sin 2a = 2 \sin a \cos a$$



$$\sin \frac{\pi}{2} = 1 \text{ max de sinus}$$

$$\sin 2\theta = 1 \text{ max si } 2\theta = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \theta = \frac{\pi}{4} = 45^\circ$$

15

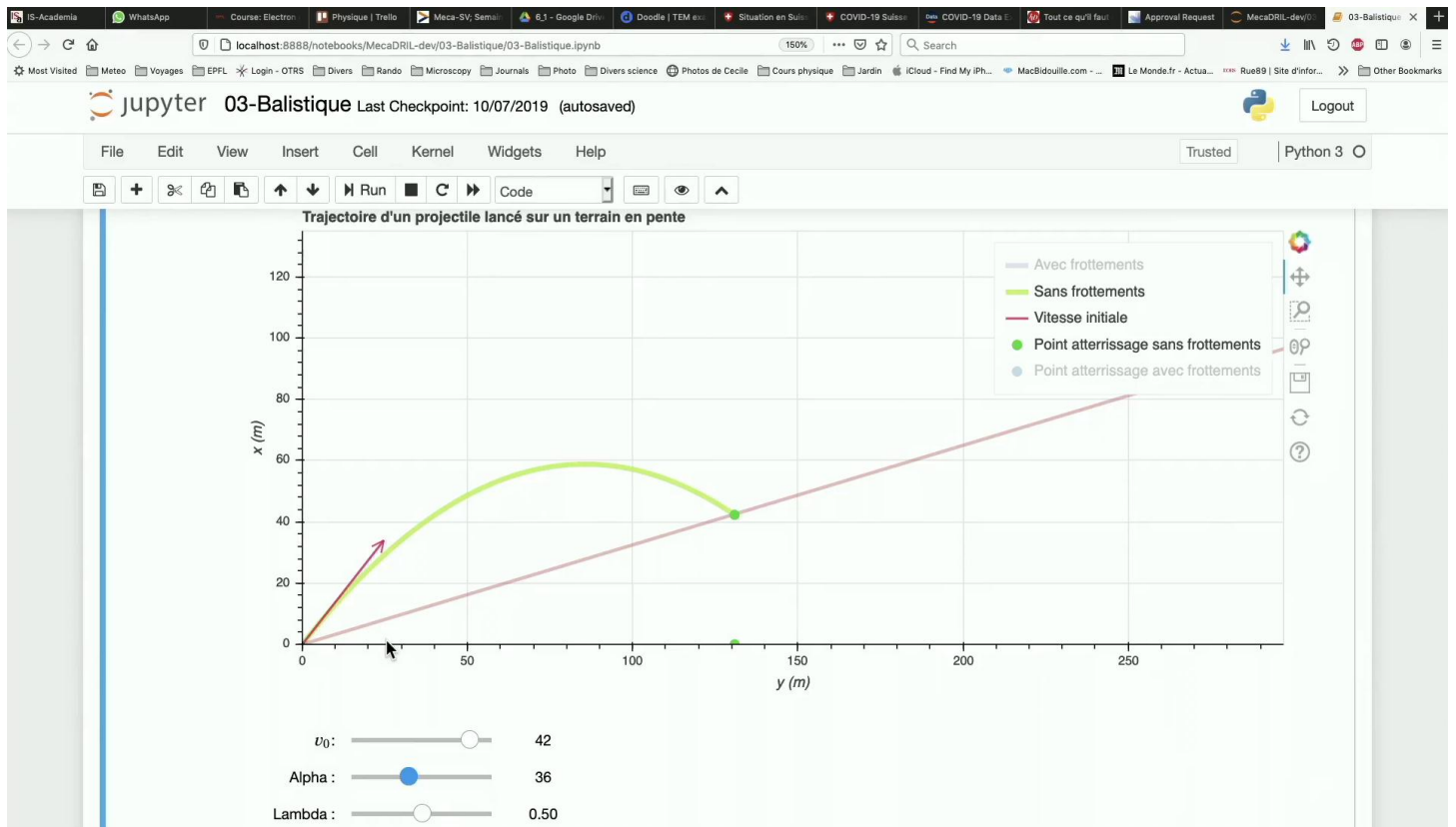
Mon x_A sera donc maximum quand $\sin 2\theta$ sera maximum, soit quand $\sin 2\theta$ sera égal à 1, ce qui revient à dire que 2θ devra être égal à $\pi/2$. Cela revient à dire que θ vaut $\pi/4$. Or, $\pi/4$, c'est bien 45 degrés. Nous trouvons donc effectivement dans cette configuration la portée maximum pour un angle θ de 45 degrés.

Notes

Summary



3m 35s



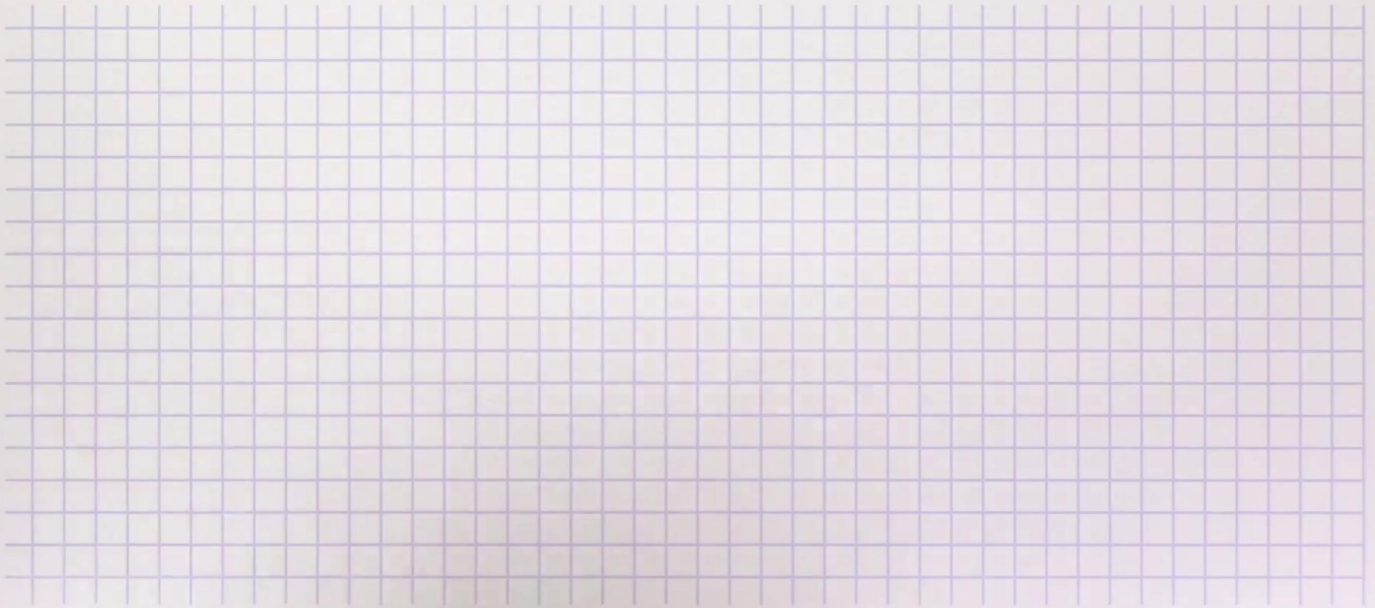
Faites attention parce que cet angle de 45 degrés n'est valable que pour un tir sur une surface horizontale. Imaginons que nous voulions tirer sur une surface en pente et aller le plus loin possible sur cette surface en pente. À ce moment-là, la parabole est coupée plutôt sur la verticale à cause de la pente de la surface d'atterrissage. Dans ce cas-là, si je fais varier l'angle entre la pente et le tir, je m'aperçois que l'angle qui me donnera une portée maximale n'est pas égal à 45 degrés. Et si vous regardez bien, il ne fait pas non plus 45 degrés avec l'horizontale.

Notes

Summary



Atteindre une cible en B (x_B)



16

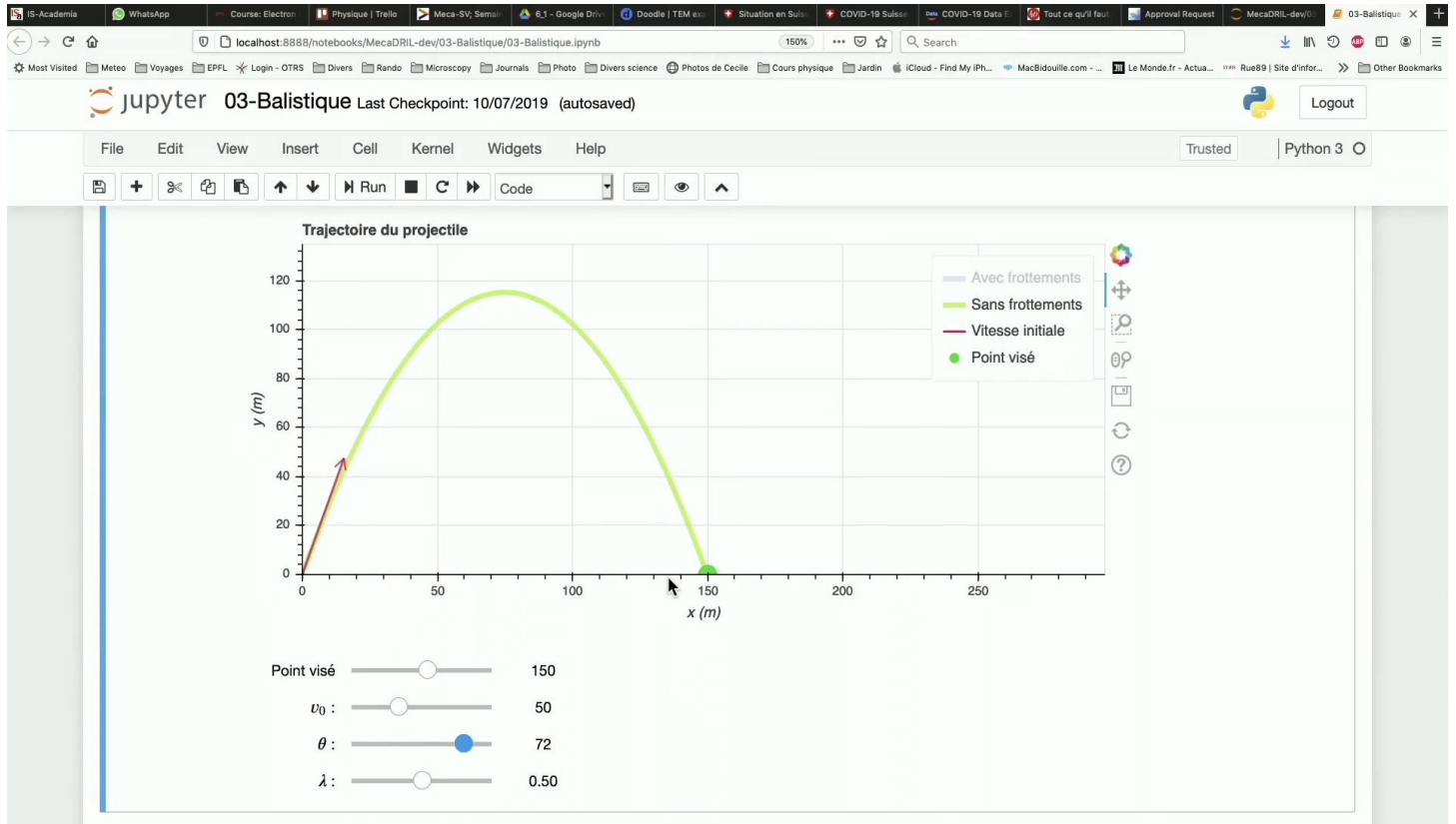
Parfois, on ne cherche pas à aller le plus loin possible, mais à atteindre une cible en un point B de coordonnée x_B . La question, c'est est-ce qu'on peut y arriver et quel est l'angle qu'il faut choisir pour cela ?

Notes

Summary



4m 53s



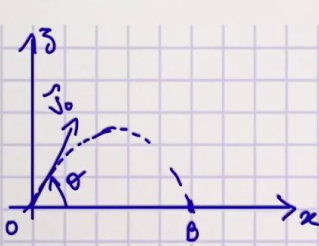
Nous supposons à nouveau que la norme de la vitesse de lancée est fixe. Je ne peux pas la faire varier. Le seul paramètre que je peux varier est l'angle de lancée Θ . Je place maintenant une cible à un endroit choisi sur l'horizontale. Je vais la mettre assez loin. Je vais essayer de faire varier Θ pour atteindre la cible avec mon lancée. On voit ici que la cible est trop loin, je n'arrive pas à l'atteindre. J'ai une distance maximale entre l'origine et la cible pour pouvoir l'atteindre. Si la cible est pile à cette distance-là, je suis obligée d'utiliser un angle de tir de 45 degrés pour l'atteindre. Maintenant, si je rapproche franchement ma cible, je vais pouvoir l'atteindre, par exemple, en augmentant l'angle de tir, avec un angle plus grand que 45 degrés. Mais plutôt que d'augmenter l'angle de tir, j'aurais aussi pu le diminuer et également atteindre la cible, mais cette fois avec un tir plus plat. Nous avons deux valeurs possibles pour Θ qui nous permettent d'atteindre la cible. Celle avec une parabole toute plate s'appelle le tir tendu et celle avec une parabole qui monte beaucoup plus haut s'appelle le tir en cloche. Le but va maintenant être de fixer x_B et de regarder dans quelle mesure je peux trouver Θ qui me permettent d'atteindre x_B et quels sont là où les valeurs de Θ obtenues.

Notes

Summary



5m 07s

Atteindre une cible en B (x_B)

$$B \begin{pmatrix} x_B \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

 x_B donné position de la cible. v_0 donné θ variableavec θ et $v_0 \rightarrow$ point d'impact A $\left| \begin{matrix} \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta = x_B \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \right.$

$$\sin 2\theta = \frac{x_B g}{v_0^2} \leq 1$$

16

J'ai donc la situation suivante. À nouveau mon plan (o, x, z). L'origine o , d'où je vais partir avec le tir, et je place le point B. B a comme coordonnées ($x_B, 0, 0$) x_B est donnée. C'est la position de la cible. Je suppose la norme de v_0 donnée et je vais faire varier θ dans l'espoir d'atteindre x_B . Lorsque je connais θ et v_0 , je connais les coordonnées du point d'impact. x_A valait $v_0^2/g \sin 2\theta$, 0, 0. Je souhaite que x_A soit égal à x_B . C'est à cette condition que l'objet arrive dans la cible. Je dois donc résoudre cette équation avec comme inconnu θ et comme grandeur connue x_B , v_0^2 et g . Cela me donne donc $\sin 2\theta$ est égale à $x_B g / v_0^2$. Cette équation n'a de solution que si la grandeur $x_B g / v_0^2$ est plus petit ou égal que 1.

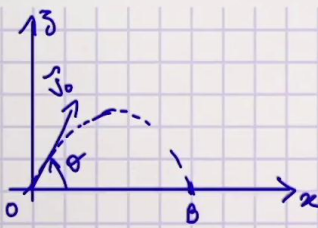
Notes

Summary



IV - Balistique 5 - Portée maximale ou atteindre une cible

Atteindre une cible en B (x_B)



$$B \begin{pmatrix} x_B \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

x_B donné position de la cible.

v_0 donné θ variable

avec θ et $v_0 \Rightarrow$ point d'impact A $\left| \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta = x_B \right.$

$$\sin 2\theta = \frac{x_B g}{v_0^2} > 1 \Rightarrow \text{pas de solution}$$

16

Sinon, je n'ai pas de solution. Donc, si $x_B g / v_0^2$ est plus grand que 1, il n'y a pas de solution.

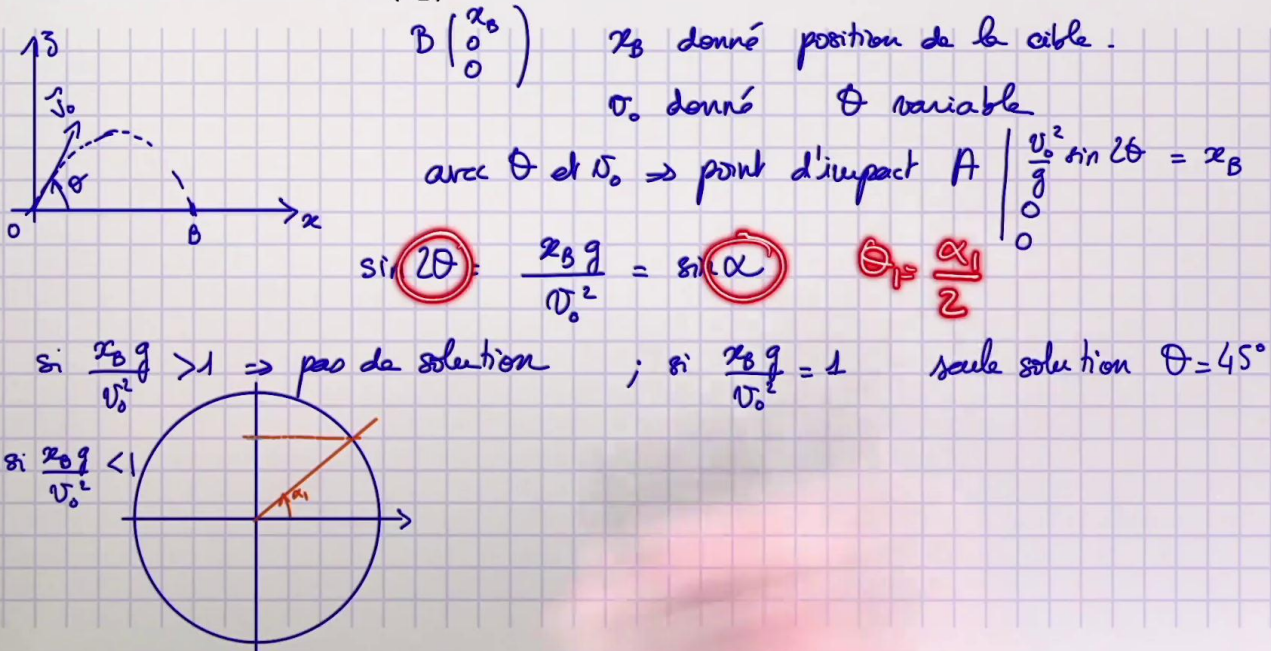
Notes

Summary



8m 16s

Atteindre une cible en B (x_B)



16

C'est ce qui m'arrive lorsque x_B est trop grand, cela veut dire que j'ai placé ma cible trop loin, ou bien que v_0^2 est trop petit, cela veut dire que la norme de ma vitesse de lancée n'est pas assez grande, ou bien que g est trop grand, ce qui revient à dire que je suis sur une planète avec l'accélération de la pesanteur trop grande, ce qui va aussi raccourcir la taille de la parabole. Si $x_B g / v_0^2$ est égal à 1, à ce moment-là, j'ai $\sin 2\theta$ qui est égal à 1, ce qui n'a qu'une solution, θ égal 45° . Maintenant, il nous reste le cas si $x_B g / v_0^2$ est plus petit que 1. Je vais appeler α l'angle 2θ . Je dois donc résoudre $\sin \alpha = x_B g / v_0^2$ qui est plus petit que 1. Pour y arriver, je vais m'aider d'un cercle trigonométrique. Plaçons sur l'axe des sinus la valeur $x_B g / v_0^2$. Comme elle est plus petite que 1, elle est entre le cercle et 0. Supposons qu'elle se trouve là. J'ai donc $x_B g / v_0^2$. Je cherche un angle α tel que $\sin \alpha$ soit égal à $x_B g / v_0^2$. À l'aide du cercle, je trouve deux valeurs possibles pour l'angle α , un angle α_1 et un angle α_2 . Commençons par l'angle α_1 . Comme 2θ vaut α_1 , mon α_1 correspondra à un angle θ qui sera θ_1 égal $\alpha_1 / 2$. Je dois donc diviser l'angle α_1 par 2 pour obtenir l'angle θ .

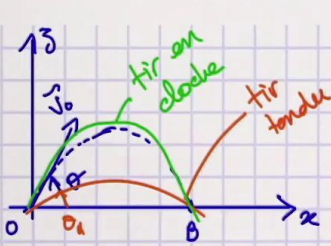
Notes

Summary



8m 27s

Atteindre une cible en B (x_B)



$$B \begin{pmatrix} x_B \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

x_B donné position de la cible.

v_0 donné θ variable

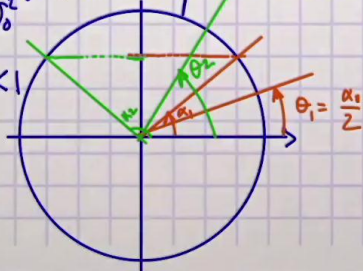
avec θ et $v_0 \Rightarrow$ point d'impact A $\left| \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta = x_B \right.$

$$\sin 2\theta = \frac{x_B g}{v_0^2} = \sin \alpha$$

si $\frac{x_B g}{v_0^2} > 1 \Rightarrow$ pas de solution

; si $\frac{x_B g}{v_0^2} = 1$ seule solution $\theta = 45^\circ$

si $\frac{x_B g}{v_0^2} < 1$



$\theta_1 \in [0, 45^\circ[\rightarrow$ tir tendu

$\theta_2 \in]45^\circ, 90^\circ] \rightarrow$ tir en cloche

16

Puisque α_1 est entre 0 et 90 degrés, θ_1 est, lui, entre 0 et 45 degrés. Donc θ_1 est inférieur à 45 degrés. Et cet angle me permettra d'atteindre la cible en B. L'angle inférieur à 45 degrés me donne le tir tendu. Ensuite, j'ai une deuxième solution qui, elle, est entre 90 et 180 degrés, pour laquelle j'ai un angle α_2 tel que $\sin \alpha_2$ sera aussi égal à $x_B g / v_0^2$. Comme θ_2 sera égal à la moitié de α_2 , je vais retrouver θ_2 entre 45 et 90 degrés. Cet angle supérieur à 45 degrés correspond à ce que l'on appelle le tir en cloche. Si on veut être exact, puisque $x_B g / v_0^2$ est strictement inférieur à 1, je ne peux pas atteindre l'angle de 90 degrés, donc cette intervalle ici est ouvert. J'ai donc bien retrouvé ce que j'avais vu sur mon animation, les deux valeurs possibles pour θ , une qui donne le tir tendu, une qui donne le tir en cloche, toutes deux me permettant d'atteindre la cible en B.

Notes

Summary



10m 40s

6 - Temps de vol

À quel temps t_A l'objet est-il en A ?

$$\vec{r}_A \begin{vmatrix} (v_0 \cos \theta) t_A \\ 0 \\ -\frac{1}{2} g t_A^2 + (v_0 \sin \theta) t_A \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{2v_0^2}{g} \sin \theta \cos \theta \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

$$v_0 \cos \theta t_A = \frac{2v_0^2}{g} \sin \theta \cos \theta$$

17

Une grandeur qui est aussi intéressante, c'est ce qu'on appelle le temps de vol. Le temps de vol, c'est le temps pendant lequel l'objet est en vol. En fait, le temps entre le moment où il quitte la catapulte en haut et le moment où il va arriver au point d'impact en A. La question que je me pose, c'est donc à quel temps t_A l'objet va-t-il se retrouver en A ? Afin d'obtenir t_A , nous allons utiliser deux expressions de r_A qui me donnent la position de l'objet quand il est en A. D'une part, l'équation horaire, puisque j'ai besoin du temps, et d'autre part, les coordonnées du point d'impact qui me permettent de connaître x_A . Ce que j'écris là, c'est qu'en t_A , l'objet a le vecteur position r_A qui correspond au vecteur oA , dont les composantes sont les coordonnées du point A. J'ai là deux équations, une sur x et une sur y. Celle sur y est plus complexe puisque j'ai un t_A^2 . Je vais donc utiliser l'équation sur x qui sera plus simple à manipuler. Elle me permet donc d'obtenir $v_0 \cos \theta t_A$ est égal à $(2v_0^2/g) \sin \theta \cos \theta$. J'ai repris l'expression originelle de x_A , car elle va me permettre une simplification. En effet, je retrouve à gauche et à droite $\cos \theta$, que je peux simplifier et un v_0 , un v_0^2 qui me permet aussi une simplification.

Notes

Summary



6 - Temps de vol

À quel temps t_A l'objet est-il en A ?

$$\vec{r}_A \begin{vmatrix} (v_0 \cos \theta) t_A \\ 0 \\ -\frac{1}{2} g t_A^2 + (v_0 \sin \theta) t_A \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{2v_0^2}{g} \sin \theta \cos \theta \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

$$\cancel{v_0 \cos \theta} t_A = \frac{2v_0^2}{g} \sin \theta \cancel{\cos \theta}$$

$$t_A = 2 \left(\frac{v_0}{g} \right) \sin \theta. = 2 t_s$$

17

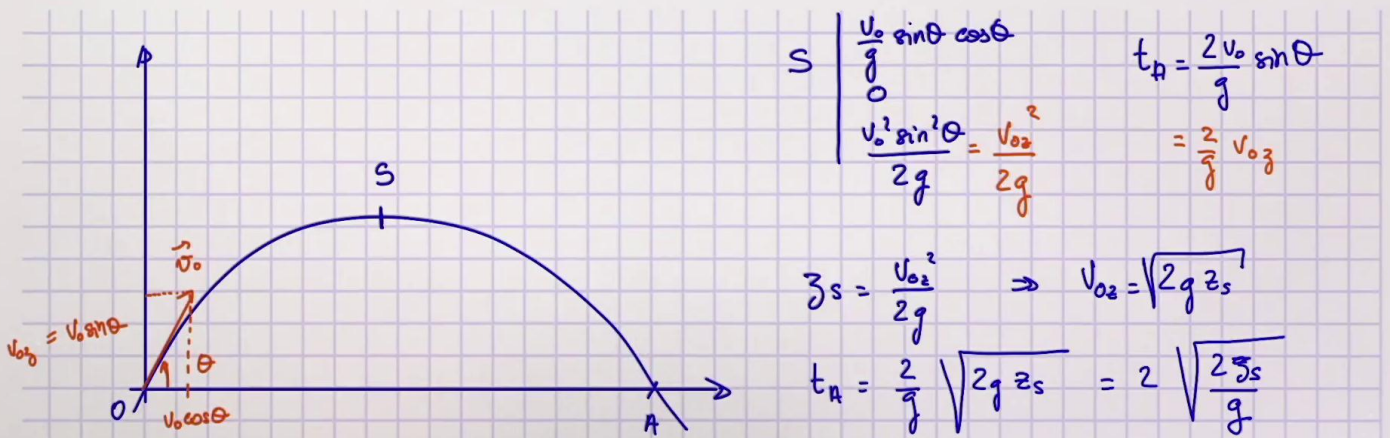
J'ai donc directement l'expression de t_A qui vaut $(2v_0/g)\sin\theta$. $t_A = 2(v_0/g) \sin\theta$. Comme nous sommes dans un cas symétrique, t_A sera égal à 2 fois t_s , ce qui signifie qu'il faut le même temps à l'objet pour aller de l'origine jusqu'en s que pour aller de s jusqu'en A.

Notes

Summary



Analyse conceptuelle



18

Cela nous amène à une analyse conceptuelle intéressante de ce temps de vol. Reprenons la parabole. L'objet part de 0 avec le vecteur vitesse v_0 . Ce vecteur vitesse v_0 a une composante sur x qui vaut $v_0 \cos \theta$ qui est égale à $v_0 \cos \theta$. θ étant l'angle de tir. La composante du vecteur vitesse initial sur l'axe oy est $v_0 \sin \theta$. Nous avons vu les coordonnées du sommet s qui sont $(v_0/g) \sin \theta \cos \theta$, 0 et $v_0^2 \sin^2 \theta / 2g$. Par ailleurs, nous avons vu que le temps pour arriver en A, t_A valait $(2v_0/g) \sin \theta$. Je retrouve ici $v_0/\sin \theta$ et $v_0/\sin \theta^2$. Or, $v_0 \sin \theta$ n'est autre que la composante de la vitesse sur l'axe oz . On l'appelle aussi v_{0z} . Ce t_A est donc égal à $(2/g) v_{0z}$ et z_S va être égal à $v_{0z}^2 / 2g$. Je trouve donc un lien direct entre le temps de vol et z_S . En effet, z_S valant $v_{0z}^2 / 2g$, je peux écrire que v_{0z} est égal à $\sqrt{2gz_S}$ racine carrée. Le temps de vol t_A est donc égal à $2/g \sqrt{2gz_S}$ racine carrée de $2gz_S$, ou bien $2 \sqrt{2z_S/g}$. La fonction racine carrée est une fonction croissante monotone, donc plus z_S est grand, plus t_A est grand. Le temps de vol, donc le temps entre le moment où l'objet est lancé et le moment où il retombe en A, dépend de l'altitude à laquelle il arrive au maximum, donc de z_S , et plus il arrive haut, plus il a passé longtemps en vol.

Notes

Summary



7 - Parabole de sureté

19

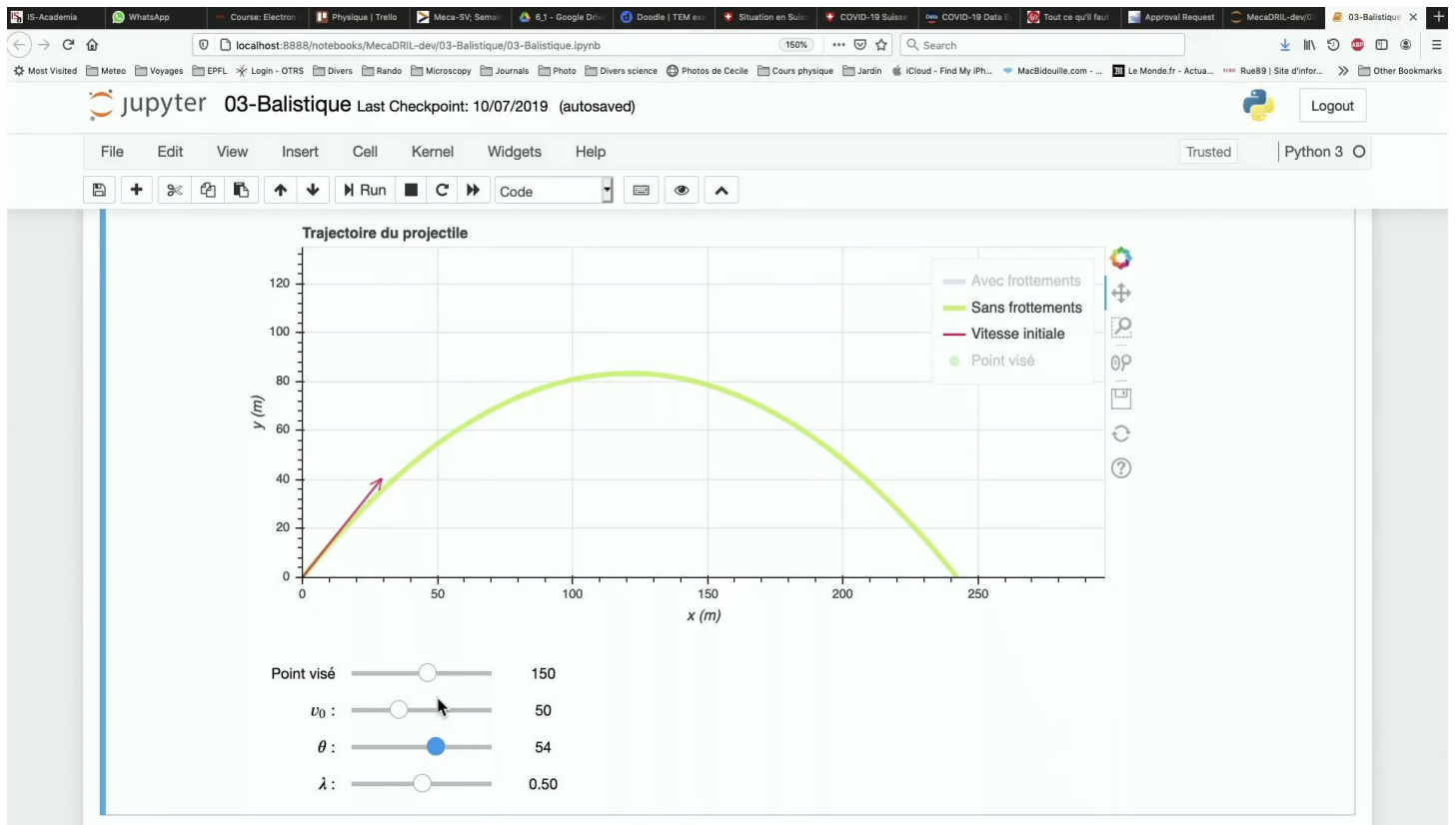
La prochaine notion est celle de parabole de sûreté.

Notes

Summary

17m 17s





Maintenant, supposons à nouveau que je lance mon objet avec une vitesse initiale dont la norme est fixée. Je peux faire varier l'angle de tir θ . Lorsqu'on balaye les valeurs possibles de θ , on voit que dans une certaine portion de l'espace, je peux atteindre n'importe quel point à condition de choisir un θ qui convient. Mais il y a une portion de l'espace qui est inaccessible.

Notes

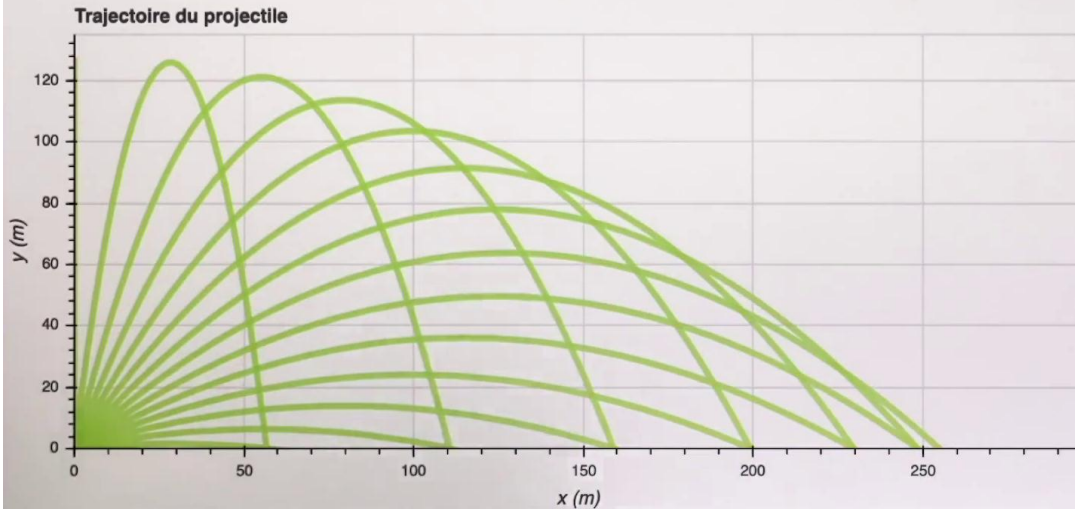
Summary



17m 22s

7 - Parabole de sureté

Parabole de sureté. Pour une vitesse initiale v_0 donnée, un projectile ne peut pas atteindre les points en dehors de la parabole de sureté.



19

Si je trace toutes les paraboles possibles avec différentes valeurs de l'angle Θ , mais toujours la même valeur pour la norme de v_0 , les points de l'espace que je peux atteindre sont englobés dans une parabole. À l'extérieur, c'est l'espace inaccessible. Cette parabole s'appelle la parabole de sûreté.

Notes

Summary





Voilà, nous avons vu la démarche à appliquer lorsqu'on a les informations sur l'équation horaire et la trajectoire et qu'on veut obtenir un effet particulier, par exemple atteindre un point au sol. J'insiste bien à nouveau, ce qui est important ici, c'est la démarche que nous avons utilisée, ce n'est pas les formules. Ces formules dépendent du repère que vous avez choisi, mais aussi des conditions du problème. Vous n'obtiendrez pas la même chose si vous travaillez avec un sol en pente.

Notes

Summary

18m 30s

