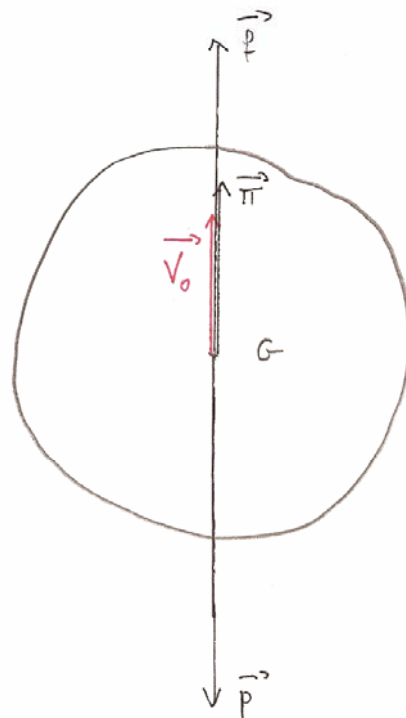


Chute libre verticale

I - Définition

La chute libre d'un solide est le mouvement de son centre d'inertie dans un référentiel terrestre lorsqu'il est uniquement soumis à son poids.



$$m = 500 \text{ g}$$

$$d = 6 \times 10^{-2} \text{ m}$$

Montrons que l'on peut négliger la poussée d'Archimède par rapport au poids :

$$\begin{aligned} \|\vec{\pi}\| &= m_{\text{air}} \times g \\ &= \rho_{\text{air}} \times V \times g \end{aligned}$$

$$P = m \times g$$

$$\frac{\pi}{P} = \frac{\rho_{\text{air}} \times V \times g}{\rho_{\text{boule}} \times V \times g} = \frac{\rho_{\text{air}}}{\rho_{\text{boule}}}$$

$$V = \frac{4}{3} \times \pi \times R^3 = \frac{4}{3} \times \pi \times \left(\frac{d}{2}\right)^3$$

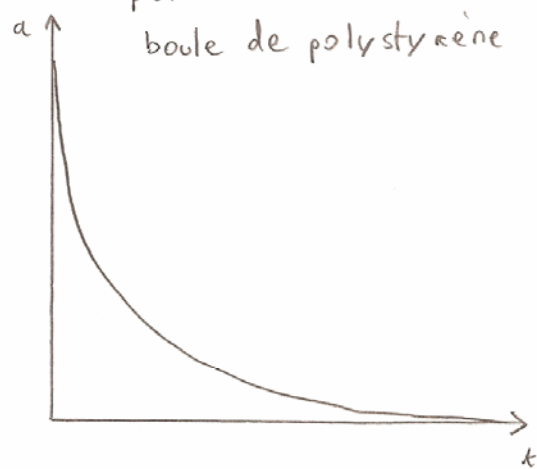
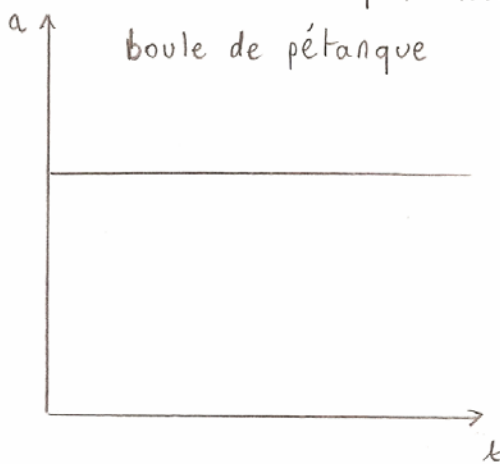
$$\rho_{\text{boule}} = \frac{m}{V} = 4 \times 10^3 \text{ kg} \times \text{m}^{-3}$$

$$\rho_{\text{air}} \approx 1,2 \text{ kg} \times \text{m}^{-3}$$

Donc on calcule $\frac{\pi}{\rho}$:

$$\frac{\pi}{\rho} < 10^{-3}$$

On peut négliger la poussée d'Archimède par rapport au poids.



$$f \ll P$$

II - Equations horaires du mouvement.

Référentiel: terrestre supposé galiléen ; Système : boule de pétanque



$$\sum \vec{F}_{\text{ext}} = m \times \vec{a}_G$$

donc $\vec{P} = m \times \vec{a}_G$ car \vec{f} et $\vec{\pi}$ sont négligeables.

$$m \times \vec{g} = m \times \vec{a}_G$$

$$\vec{a}_G = \vec{g}$$

\Rightarrow Le mouvement d'un objet en chute libre est indépendant de sa masse.

$$a_z(G) = g_z$$

$$\vec{g} = g_z \times \vec{k}$$

$$g_z = g$$

$$\vec{a}_G = \frac{d\vec{v}_G}{dt}$$

$$\vec{v}_G = v_z \times \vec{k}$$

$$a_z = \frac{dv_z}{dt} = g$$

Donc $\frac{dv_z}{dt} = g$.

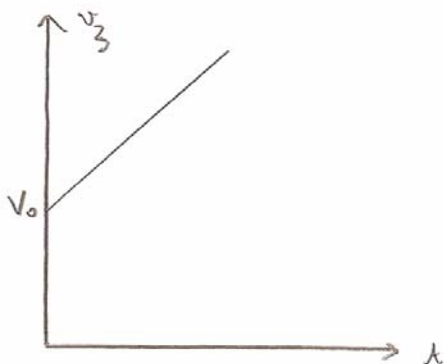
On recherche v_z :

Comme $\frac{dv_z}{dt} = g$: g constante alors $v_z = gt + C$.

Pour déterminer C on utilise alors les conditions initiales:

$$v_z(t=0) = v_0 = C$$

$$v_z = gt + v_0$$



$$\vec{v}_G = \frac{d\vec{OG}}{dt} \quad \vec{OG} \text{ est le vecteur position à un instant donné.}$$

$$\vec{OG} = z \times \vec{k}$$

$$\vec{v}_G = v_z \times \vec{k}$$

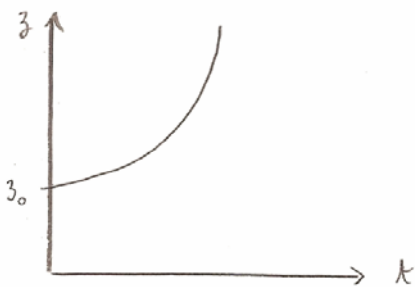
$$v_z = \frac{dz}{dt} \quad v_z = gt + v_0$$

$$\frac{dz}{dt} = gt + v_0$$

$$z(t) = \frac{1}{2} gt^2 + v_0 t + c'$$

Pour déterminer c' , on utilise les conditions initiales:

$$z(t=0) = z_0 = c'$$



$$v_z = gt + v_0 \quad z = \frac{1}{2} gt^2 + v_0 t + z_0$$

Expérimentalement, on trouve :

$$\bullet \quad v_z = \underbrace{10,1 t}_{\approx g} + \underbrace{0,085}_{\approx 0}$$

$$\bullet \quad z = \frac{1}{2} \times \underbrace{9,98}_{\approx g} t^2 + \underbrace{1,32 \times 10^{-3} t}_{\approx 0} + \underbrace{9,27 \times 10^{-3}}_{\approx 0}$$