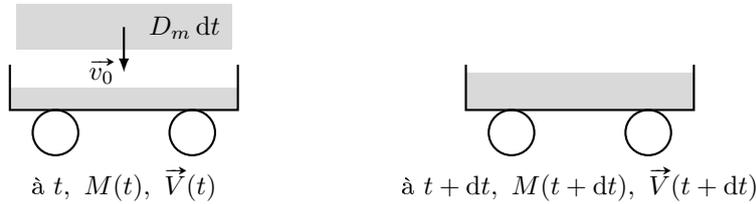


## H4-TD

## Correction

## H4 – 07 Chariot sous la pluie

1) Débit  $D_m$  donc la masse du chariot est  $M(t) = M_0 + D_m t$  (si vide au temps  $t = 0$ ). On fait un bilan de quantité de mouvement sur le système fermé ci-dessous.



La variation de quantité de mouvement de ce système est

$$\begin{aligned} d\vec{P} &= \vec{P}(t + dt) - \vec{P}(t) \\ &= M(t + dt) \vec{V}(t + dt) - (M(t) \vec{V}(t) + D_m \vec{v}_0 dt) \\ &= (M(t) + D_m dt) \vec{V}(t + dt) - M(t) \vec{V}(t) - D_m \vec{v}_0 dt \\ &= M(t) \frac{d\vec{V}}{dt} dt + D_m \vec{V}(t + dt) dt - D_m \vec{v}_0 dt \end{aligned}$$

Un développement limité du terme  $\vec{V}(t + dt) dt$  donne  $\vec{V}(t) dt + \frac{d\vec{V}}{dt} dt^2 \approx \vec{V}(t) dt$  au premier ordre en  $dt$ . Donc

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = M(t) \frac{d\vec{V}}{dt} + D_m (\vec{V}(t) - \vec{v}_0)$$

Ce système fermé est soumis uniquement à son poids et à la réaction du sol, dirigée selon la verticale car il n'y a pas de frottement. Le TCM appliqué dans le référentiel terrestre supposé galiléen s'écrit

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = M(t) \vec{g} + \vec{R}$$

La projection sur l'horizontale conduit à ( $\vec{v}_0$  est verticale et on note  $\vec{V} = V \vec{e}_x$ )

$$M(t) \frac{dV}{dt} + D_m V = 0$$

soit

$$\boxed{\frac{dV}{dt} + \frac{D_m}{M_0 + D_m t} V = 0}$$

2) On sépare les variables

$$\frac{dV}{V} = -\frac{D_m}{M_0} \frac{dt}{1 + D_m t/M_0} \quad \text{qui s'intègre en} \quad \ln\left(\frac{V}{V_0}\right) = -\ln\left(1 + \frac{D_m t}{M_0}\right)$$

avec  $V_0 = V(t = 0)$ . Finalement

$$\boxed{V(t) = \frac{V_0}{1 + t/\tau} \quad \text{avec} \quad \tau = \frac{M_0}{D_m} \quad \text{le temps caractéristique.}}$$

On trace cette vitesse. Avec ce modèle sans frottement, le chariot ralentit mais ne s'arrête jamais.

