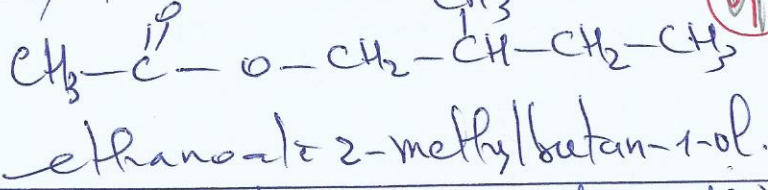


Compte rendu séance n°2 TS2 / GSA

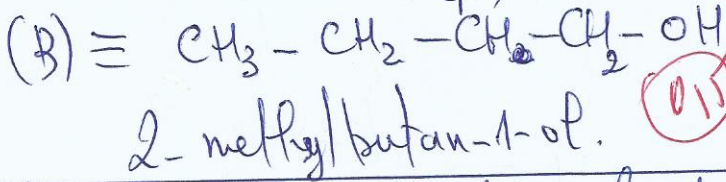
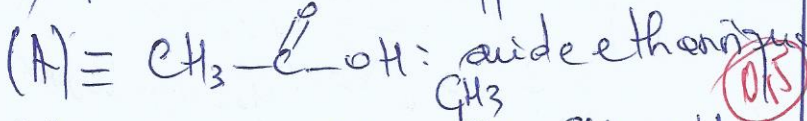
Exercice n°1 (07) pts

I) Estérification directe:

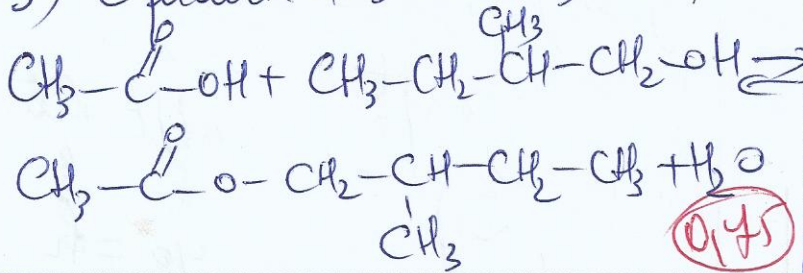
1°) Formule semi développée de (E)



2°) Formules semi développées de (A) et (B)



3°) Equation de réaction entre (A) et (B)



1°) Rendement de la réaction.

La réaction se fait mole à mole.

$$n(\text{E}) \text{ théorique} = n(\text{A}) = n(\text{B}) = 0,15 \text{ mol.}$$

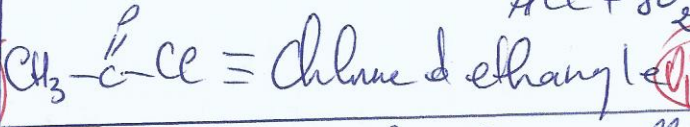
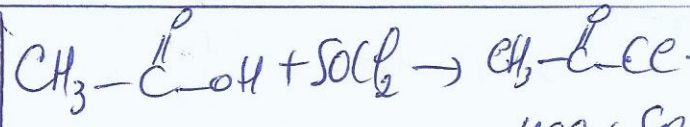
$$n(\text{E}) \text{ obtenu} = 0,33 \text{ mol.}$$

$$\text{Rendement} = \frac{0,33}{0,15} \times 100 = 67\%$$

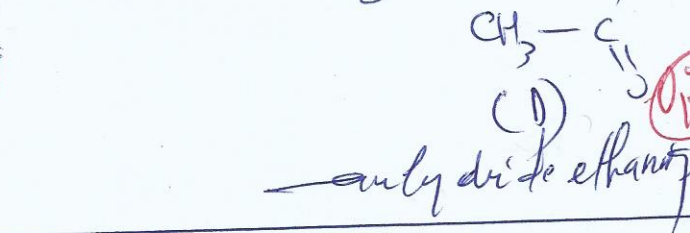
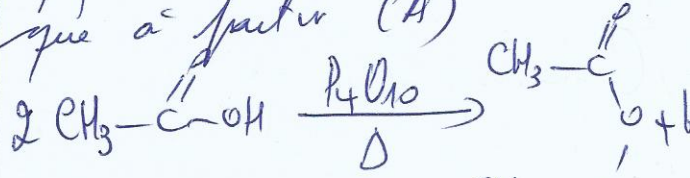
II) Synthèse à partir d'un dérivé d'acide

1°) formation des dérivés de l'acide (A)

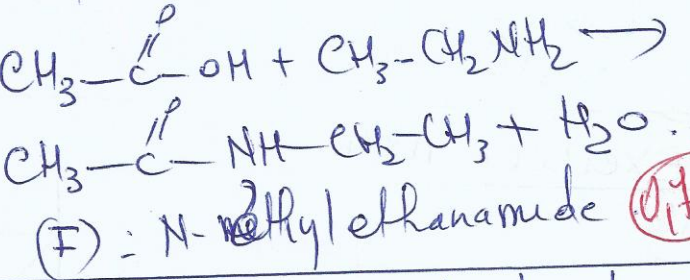
a) formation du chlorure d'acide à partir de SOCl_2 et de (A)



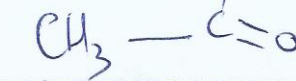
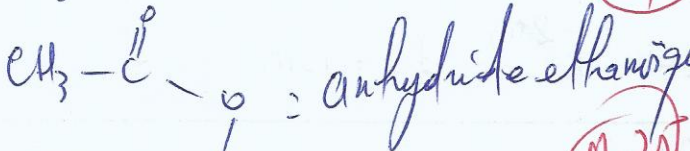
b) formation de l'anhydride éthanoïque à partir (A)



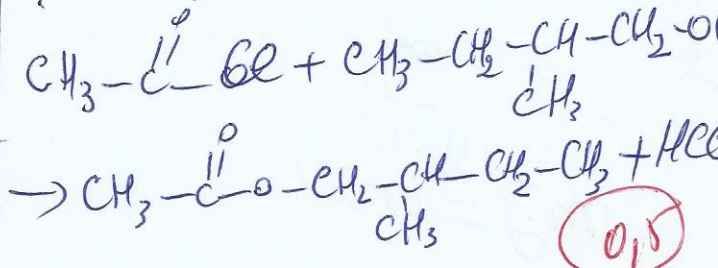
c) Formation de l'amide (F)



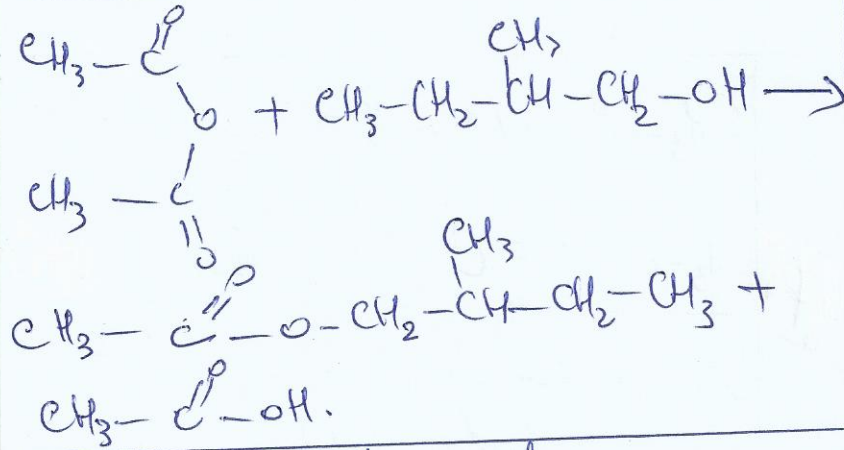
2°) Formules et noms de deux dérivés de (A).



b) Equation de formation de l'éthanoate de l'acide à partir des dérivés de (A)

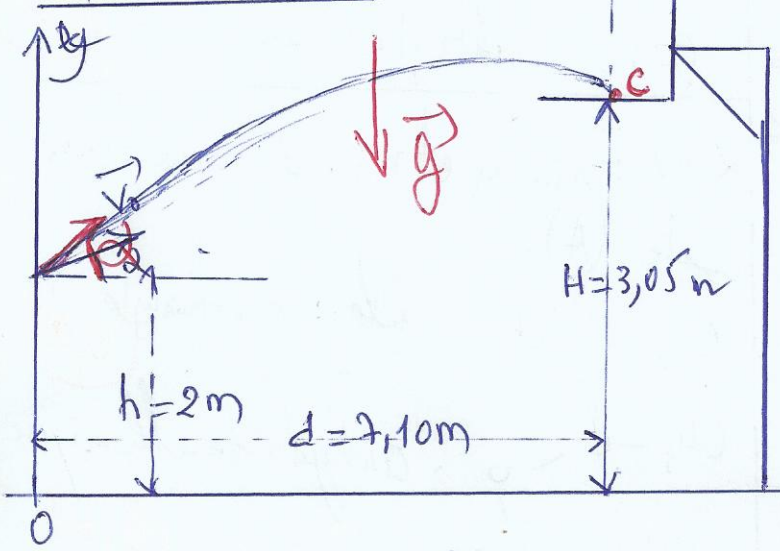


ou bien:



c) Comparaison des réactifs
(A) + (B): identification directe:
 réaction lente incomplète et
 exothermique.
(D) + (B) et (C) + (B): identification
 indirecte: réaction totale, rapide.
 exothermique. 0,15

Exercice n°4



1) Equations finales.
 TCi appliqué dans le référentiel
 terrestre suppose galiléen donc
 $\vec{P} = m\vec{a}$
 $m\vec{g} = m\vec{a}$

②

$\vec{a}' = \vec{g}$
 Projecté dans le repère (Oxy)
 $\vec{a} \begin{pmatrix} \ddot{x} \\ \ddot{y} \end{pmatrix} = \vec{g} \begin{pmatrix} 0 \\ -g \end{pmatrix}$

Intégration:
 $\begin{cases} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} = -g \end{cases}$
 $\begin{cases} \dot{x} = c_1 = \dot{x}_0 \\ \dot{y} = -gt + c_2 = \dot{y}_0 \end{cases}$
 $a = f = 0 \quad \vec{v}_0 \quad \begin{cases} \dot{x}_0 = v_0 \cos \alpha \\ \dot{y}_0 = v_0 \sin \alpha \end{cases}$

Intégration:
 $\begin{cases} \dot{x} = v_0 \cos \alpha \\ \dot{y} = -gt + v_0 \sin \alpha \end{cases}$

Intégration:
 $\begin{cases} x = (v_0 \cos \alpha)t + c_3 = x_0 \\ y = -\frac{1}{2}gt^2 + (v_0 \sin \alpha)t + c_4 = y_0 \end{cases}$
 $t=0 \quad x_0 = 0 \quad y_0 = h$
 $\begin{cases} x = (v_0 \cos \alpha)t \quad (1) \\ y = -\frac{1}{2}gt^2 + (v_0 \sin \alpha)t + h \quad (2) \end{cases}$
1,25

2) Equations de la trajectoire
 (1) $\Rightarrow t = \frac{x}{v_0 \cos \alpha}$ ③

(2) dans (1) \Rightarrow
 $y = -\frac{1}{2}g \left(\frac{x}{v_0 \cos \alpha} \right)^2 + v_0 \sin \alpha \frac{x}{v_0 \cos \alpha} + h$

$$\Rightarrow y = -\frac{1}{2} \left(\frac{g}{v_0 \cos^2 \alpha} \right) x^2 + x \tan \alpha + h$$

numériquement: $0,75$

$$y = -0,5 \times \left(\frac{9,8}{v_0^2 \times \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2} \right) x^2 + x + 2$$

$$y = -\frac{9,8}{v_0^2} x^2 + x + 2$$

$0,25$

3) Valeur de v_0 pour que le panier soit réussi.

Panier réussi \Rightarrow $\begin{cases} x_c = 7,10 \text{ m} \\ y_c = 3,05 \text{ m} \end{cases}$

en remplaçant l'équation $y(x)$

$$\Rightarrow 3,05 = -\frac{9,8}{v_0^2} (7,10)^2 + 7,10 + 2$$

$$\Rightarrow v_0^2 = \frac{-9,8}{-0,12} =$$

$$v_0 = \sqrt{\frac{9,8}{0,12}} \approx 9 \text{ m/s}$$

$1,25$

4) Durée nécessaire pour que le ballon parvienne au pt C.

Ou, sachant $x = (v_0 \cos \alpha) t$

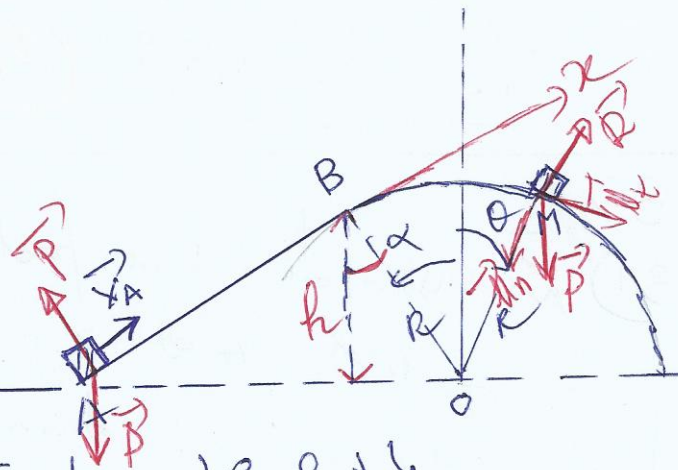
au pt C $x_c = 7,10$

$$\Rightarrow t_c = \frac{x_c}{v_0 \cos \alpha} = \frac{7,10}{9 \times \cos 45^\circ}$$

$t_c = 1,15$

1

Exercice n° 3 / 3



Systeme de palette
 déformable : Tenon et surface glissante
 plan de force : poids \vec{P} et réaction de la piste

1) Appliquons le T.E.C. entre A et B

$$\frac{1}{2} m v_B^2 - \frac{1}{2} m v_A^2 = W_P + W_R$$

$W_R = 0$, $W_P = -mgh$

$$h = R \cos \alpha$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2} m v_B^2 = \frac{1}{2} m v_A^2 - mgR \cos \alpha$$

d'où $v_B = \sqrt{v_A^2 - 2gR \cos \alpha}$

$0,75$ $g \text{ et } d$

2) Vitesse minimale v_{Au} de la lance pour que le point B soit atteint.

$v_A = v_{Au} \Leftrightarrow v_B = 0$ (le point s'arrête en B avec une vitesse nulle)

$$v_B = 0 \Leftrightarrow v_A^2 - 2gR \cos \alpha = 0$$

d'où $v_A = v_{Au} = \sqrt{2gR \cos \alpha}$

A.N $V_{Am} = \sqrt{2 \times 2 \times 10 \cos 30^\circ}$
 $V_{Am} = 3,5 \text{ m/s}$ (0,15)

30) 31) Expression de $V(t)$ du frottement
 frottement, V_A et V_B .

L'application du TCI donne:
 $\vec{P} + \vec{R}' + m\vec{a}$
 Projecté suivant l'axe Ax ascendant.

$-P \sin \alpha = m a_x$
 $\Rightarrow a_x = -g \sin \alpha$
 $\ddot{x} = -g \sin \alpha$

Intégration \Rightarrow
 $\dot{x} = -(g \sin \alpha) t + (v_0 = V_A)$

à $t=0$ $V_0 = V_A$
 $\dot{x} = v(t) = -(g \sin \alpha) t + V_A$ (0,75)

32) Durée τ de parcours de la
 pente AB.

au point B. $v = V_B$ $t = \tau$
 $\Rightarrow V_B = -(g \sin \alpha) \tau + V_A$

$\Rightarrow \tau = \frac{(V_A - V_B)}{g \sin \alpha}$ (0,15)

40) Expression de R_N .

Le TCI appliqué au palet au
 point M donne:

$\vec{P} + \vec{R}' = m\vec{a}$
 Projecté dans la base de l'axe
 (et suivant l'axe donne):

$-R_N + P \cos \theta = m a_n$
 $R_N = mg \cos \theta - \frac{m V_A^2}{R}$

ou $V_B^2 = V_A^2 - 2gR \cos \alpha$

au pt M $\alpha \rightarrow \theta$.

$\Rightarrow V_B^2 = V_A^2 - 2gR \cos \theta$

$R_N = mg \cos \theta - \frac{m}{R} (V_A^2 - 2gR \cos \theta)$

$R_N = mg \cos \theta + 2mg \cos \theta - \frac{m V_A^2}{R}$

$R_N = 3mg \cos \theta - \frac{m V_A^2}{R}$ (1)

conf.

5) Valeur θ_0 de θ pour le
 palet quitte la piste.

Le palet quitte la piste \Rightarrow

$R = 0 \Rightarrow 3mg \cos \theta - \frac{m V_A^2}{R}$

$\Rightarrow \cos \theta = \frac{m V_A^2}{3mgR} = \frac{V_A^2}{3gR}$

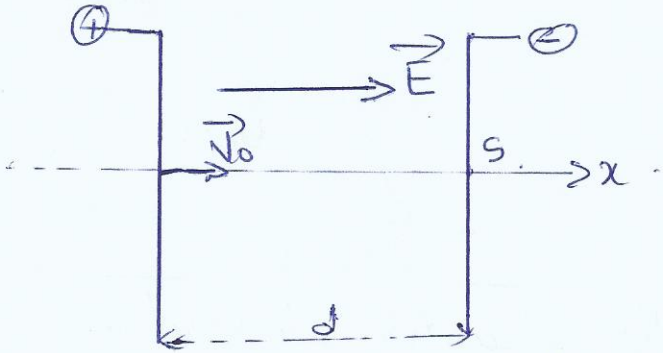
d'où $\theta = \theta_0 = \cos^{-1} \left(\frac{V_A^2}{3gR} \right)$

$\theta_0 = \cos^{-1} \left(\frac{7^2}{3 \times 2 \times 10} \right) = 35^\circ$ (0,15)

EXON 2

1) * Signe de U_{AB}
 1-1) $U_{AB} = V_A - V_B$ or $V_A > 0$ et $V_B < 0$
 $\Rightarrow V_A - V_B > 0$ d'où $U_{AB} > 0$.

* Représentation de \vec{E} : 0,15
 \vec{E} est orienté dans le sens de potentiel
 \rightarrow croissants d'où:



* Relation entre E , U_{AB} et d

$$E = \frac{U_{AB}}{d}$$

1-2°) Valeur de U_{AB} .

TEC entre 0 et s:

$$\frac{1}{2} m_p v_s^2 - \frac{1}{2} m_p v_0^2 = W_{F_e} = q(V_A - V_B)$$

$$\frac{1}{2} m_p v_s^2 - \frac{1}{2} m_p v_0^2 = q U_{AB} = e U_{AB}$$

$$\Rightarrow U_{AB} = \frac{m_p (v_s^2 - v_0^2)}{2e} = 1,66 \cdot 10^{-27} \times$$

$$U_{AB} = \frac{1,66 \cdot 10^{-27} [(2000 \cdot 10^3)^2 - (1500 \cdot 10^3)^2]}{2 \times 1,6 \cdot 10^{-19}}$$

$$U_{AB} = 8100V$$

1-3) Valeur du champ E

$$E = \frac{U_{AB}}{d} = \frac{8100}{0,1} = 81000 V/m$$

1.4) 5 TCJ appliqué au proton dans le référentiel de Labo suppose galiléen.

donne: $\vec{F}_e = m \vec{a}$ ($P \ll F_e$)

$$-\vec{a} = \frac{\vec{F}_e}{m} = \frac{e \vec{E}}{m}$$

Projection suivant Ox:

$$\ddot{x} = \frac{eE}{m}$$

$$\ddot{x} = \frac{eE}{m} \text{ 1^{er} intégration } \Rightarrow$$

$$\dot{x} = \left(\frac{eE}{m}\right)t + \dot{x}_0 \text{ à } t=0 \dot{x}_0 = v_0$$

$$\dot{x} = \left(\frac{eE}{m}\right)t + v_0 \text{ 2^{er} intégration } \Rightarrow$$

$$x = \frac{1}{2} \left(\frac{eE}{m}\right)t^2 + v_0 t + x_0$$

à $t=0$ $x_0 = 0$

$$x = \frac{1}{2} \left(\frac{eE}{m}\right)t^2 + v_0 t$$

distance parcourue du proton: l_0

au t s $x = d$
 $d = \frac{1}{2} \left(\frac{eE}{m}\right)t^2 + v_0 t$

$$\Rightarrow \frac{1}{2} \left(\frac{eE}{m}\right)t^2 + v_0 t - d = 0$$

Equation numérique:

$$\left(\frac{0,15 \times 1,6 \cdot 10^{-19} \times 81000}{1,66 \cdot 10^{-27}}\right)t^2 + 15 \cdot 10^5 t - 0,1 = 0$$

$$3,9 \cdot 10^{12} t^2 + 15 \cdot 10^5 t - 0,1 = 0$$

$$t^2 + 3,84 \cdot 10^{-7} t - 2,56 \cdot 10^{-14} = 0$$

$$\sqrt{\Delta} = 4,77 \cdot 10^{-7}$$

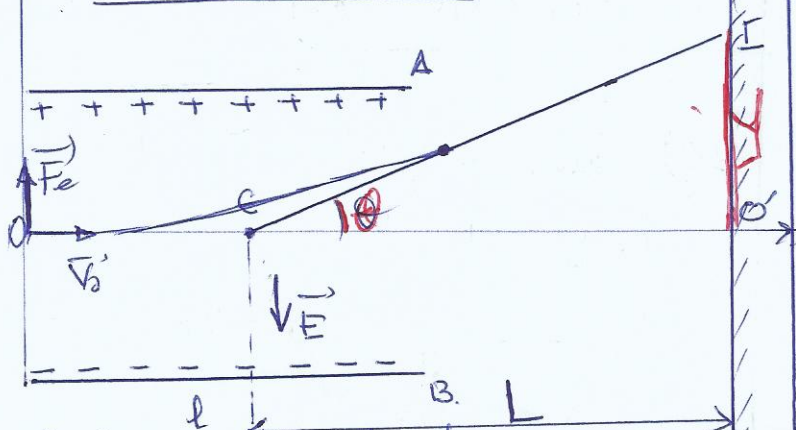
$$t_1 = \frac{-3,84 \cdot 10^{-7} + 4,77 \cdot 10^{-7}}{2} > 0$$

$$t_2 = \frac{-3,84 \cdot 10^{-7} - 4,77 \cdot 10^{-7}}{2} < 0$$

$$t_1 = 4,65 \cdot 10^{-8} \text{ s}$$

0,175

YA Sujet Exon 2



Systeme: { electron }

Referentiel: Tercle suppose galileen.

Force des champs: F_e force electrique ($e < F_e$)

1) Equations de la trajectoire.

TES $\Rightarrow F_e = m \vec{a}$

$q\vec{E} = m\vec{a}$

$\vec{a} = \frac{q\vec{E}}{m}$

Projection suivant les axes (ox), (oy).

$\vec{a} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \frac{q\vec{E}}{m} \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{qE}{m} \end{pmatrix}$

$\begin{cases} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} = \frac{qE}{m} \end{cases} \text{ 1}^{\text{er}} \text{ integral} \Rightarrow \begin{cases} \dot{x} = \dot{x}_0 = v_0 \\ \dot{y} = \left(\frac{qE}{m}\right)t + \dot{y}_0 = 0 \end{cases}$

$\begin{cases} \dot{x} = v_0 \\ \dot{y} = \left(\frac{qE}{m}\right)t \end{cases} \text{ 2}^{\text{em}} \text{ integration} \Rightarrow$

$\begin{cases} x = v_0 t + x_0 \\ y = \frac{1}{2} \left(\frac{qE}{m}\right) t^2 + y_0 \end{cases} \text{ a } t=0 \begin{cases} x_0 = 0 \\ y_0 = 0 \end{cases}$

$\begin{cases} x = v_0 t \\ y = \frac{1}{2} \left(\frac{qE}{m}\right) t^2 \end{cases}$

0,25

0,15 $U = 100V$

2) Equations littérales de la trajectoire

① $\Rightarrow t = \frac{x}{v_0}$ ③

③ dans ② $\Rightarrow y = \frac{1}{2} \left(\frac{qE}{m}\right) \left(\frac{x}{v_0}\right)^2$

$y = \frac{1}{2} \left(\frac{qE}{m v_0^2}\right) x^2$ avec $q = -e$

$y = -\frac{1}{2} \left(\frac{eE}{m v_0^2}\right) x^2$ 0,25

2.1) Entre le condensateur et le canon $V_A - V_B = 0 \Rightarrow \vec{E}' = 0$
 $\Rightarrow \vec{F}_e = \vec{0} \Rightarrow \vec{a}' = 0$
 $\vec{a}' = 0 \Rightarrow \vec{v}' = \vec{v} = v_0 \hat{x} = n R \cdot U$ 0,25

Calcul de la deflexion:

$\tan \theta = \frac{y}{x} = \frac{y}{L}$

$\tan \theta = \left(\frac{dy}{dx}\right)_{x=L} = -\frac{qEL}{m v_0^2}$

$y = L \times \tan \theta = -\frac{qEL^2}{m v_0^2}$

$E = \frac{U}{d}$

$y = -\frac{qU^2 L^2}{2 m d v_0^2}$ 0,15

2.2) Calcul de U.

$U = \frac{y m d v_0^2}{q e L^2}$ avec $q = -e$

$U = \frac{y m d v_0^2}{e e L^2} = \frac{0,264 \times 9,1 \cdot 10^{-31} \times 0,3 \times 10^{-2}}{1,6 \cdot 10^{-19} \times 0,3 \times 10^{-2}}$