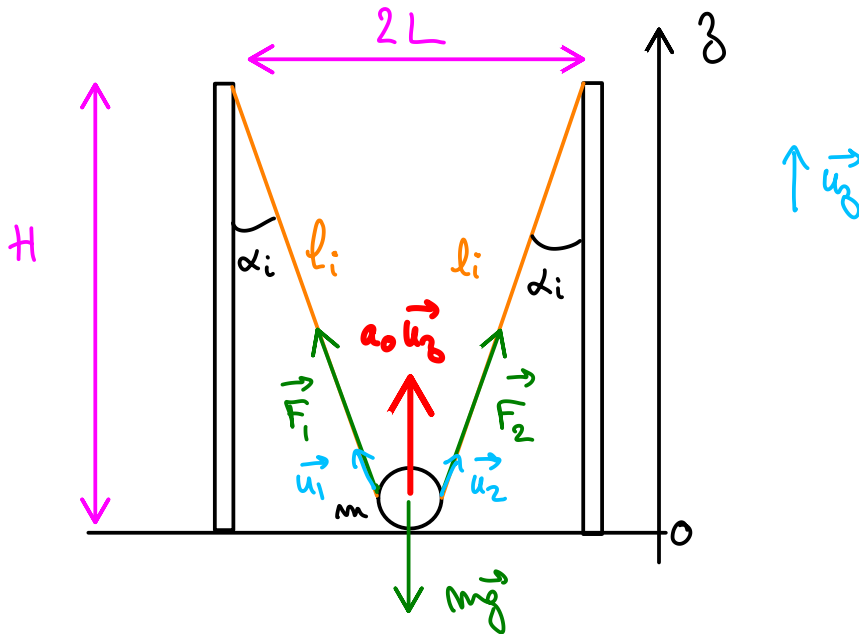


«La boule»

>> Modélisation et expression de l'accélération initiale

d'accélération ressentie sera maximale lorsque les élastiques sont tendus au maximum, donc juste au moment du lâcher de la boule :



On suppose que les forces \vec{F}_1 et \vec{F}_2 exercées par les deux élastiques (identiques) suivent la loi de Hooke et sont caractérisées par une constante de raideur k et une longueur à vide l_0 .

Appliquons la 2^{ème} loi de Newton à {sphère + 2 perennes} dans le référentiel terrestre supposé galiléen :

$$m a_0 \vec{u}_z = -mg \vec{u}_z + k(l_i - l_0) \vec{u}_1 + k(l_i - l_0) \vec{u}_2$$

Projetons suivant \vec{u}_z :

$$m a_0 = -mg + k(l_i - l_0) \vec{u}_1 \cdot \vec{u}_z + k(l_i - l_0) \vec{u}_2 \cdot \vec{u}_z$$



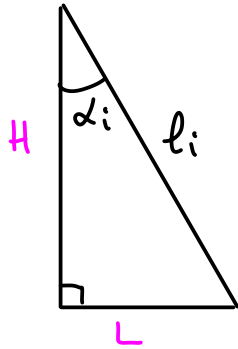
$$\Rightarrow \vec{u}_1 \cdot \vec{u}_z = \cos \alpha_i \quad \text{De même :}$$

$$\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_z = \cos \alpha_i$$

D'au $a_0 = -g + \frac{2k}{m} (l_i - b) \cos \alpha_i$

$$a_0 = -g + \frac{2k}{m} (l_i \cos \alpha_i - b \cos \alpha_i)$$

Or :



$$l_i \cos \alpha_i = H$$

Et : $\cos \alpha_i = \frac{H}{l_i}$

$$\cos \alpha_i = \frac{H}{\sqrt{H^2 + L^2}}$$

D'au :

$$a_0 = -g + \frac{2kH}{m} \left(1 - \frac{b}{\sqrt{H^2 + L^2}} \right)$$

avec

$g = 9,81 \text{ m.s}^{-2}$

et $m = 150 \text{ kg} + 2 \times 75 \text{ kg}$

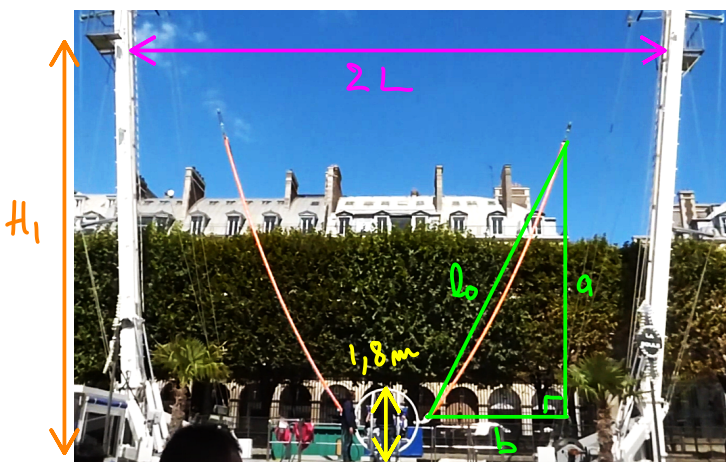
$m = 300 \text{ kg}$

*↑
mère des
deux personnes*

⇒

Il faut parvenir à estimer H , L , b et k

» Estimation de b



On a :

$$b = \sqrt{a^2 + b^2}$$

car les longueurs a et b peuvent être estimés à l'aide d'un des gérants dont la taille personnelle de 1,80 m peut servir d'échelle.

On peut ainsi estimer l_0 : $l_0 \approx 8 \text{ m}$

>> Estimation de L

Avec la même photographie que précédemment et la même échelle :

$$2L \approx 14 \text{ m}$$

$$L \approx 7 \text{ m}$$

>> Estimation de H

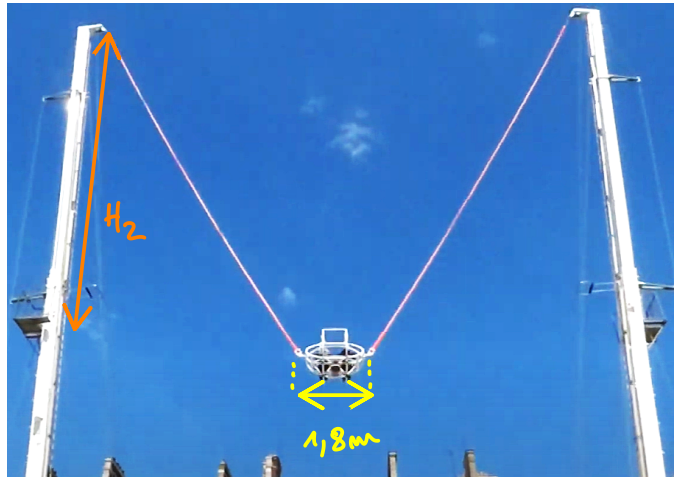
voir photo. précédente

$$\text{Notons } H = H_1 + H_2$$

voir ci-dessus

Avec les échelles de chaque photographies, on peut en déduire :

$$H \approx 17 \text{ m}$$



>> Estimation de k

Lorsque l'altitude z_{\max} est atteinte à $t = t_{\max}$:

$$E_m(t_i) = E_m(t_{\max})$$

instant du lâcher

par conservation de l'énergie mécanique

$$\text{où } E_m = \frac{1}{2} m v^2 + m g z + 2 \times \frac{1}{2} k (l - l_0)^2$$

De plus, lorsque $z = z_{\max}$, les élastiques sont détendus, donc $l(t_{\max}) = l_0$.

D'où :

$$\underbrace{\frac{1}{2} m v_i^2}_{=0} + \underbrace{mg z_i}_{=0} + k(l_i - l_0)^2 = \frac{1}{2} m \underbrace{v^2(t_{\max})}_{=0} + mg z_{\max} + k \underbrace{(l_0 - l_0)^2}_{=0}$$

$$k(l_i - l_0)^2 = mg z_{\max}$$

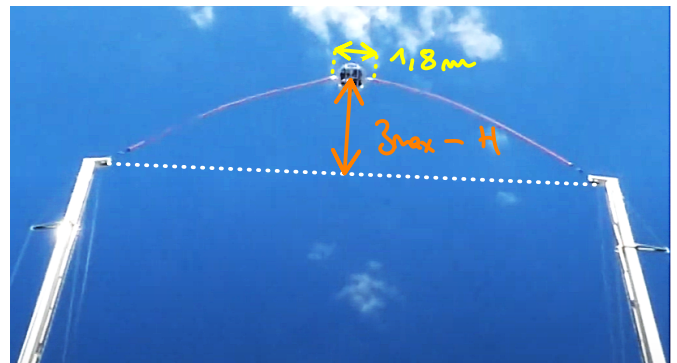
$$k = \frac{mg z_{\max}}{(l_i - l_0)^2}$$

$$k = \frac{mg z_{\max}}{(\sqrt{H^2 + L^2} - l_0)^2}$$

» Estimation de z_{\max}

Avec la 3^{ème} photographie :

$$z_{\max} - H \approx 6 \text{ m}$$



D'où $z_{\max} \approx 23 \text{ m}$

Et donc $k \approx 6,3 \cdot 10^2 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$

d'après le résultat littéral précédent.

AINSI : l'application numérique pour a_0
donne :

$$a_0 = -9,81 + \frac{2 \times 6,3 \cdot 10^2 \times 17}{300} \left(1 - \frac{8}{\sqrt{17^2 + 7^2}} \right)$$

$$a_0 = 30 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$a_0 = 3,1 \text{ g}$$

$$\times \frac{1}{9,81}$$

⚠ ce ne sont pas
des grammes

au lieu des 4 g annoncés par le descriptif
de l'attraction.

État donné le caractère assez approximatif de
l'estimation des distances mises en jeu, le
résultat fourni par le modèle proposé est plutôt
satisfaisant !