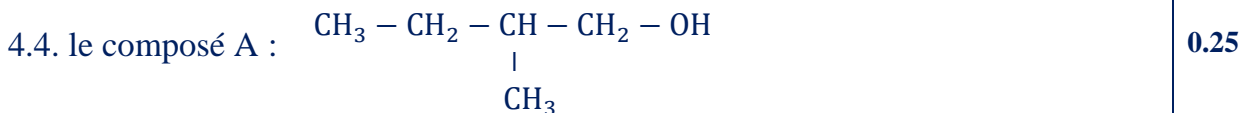
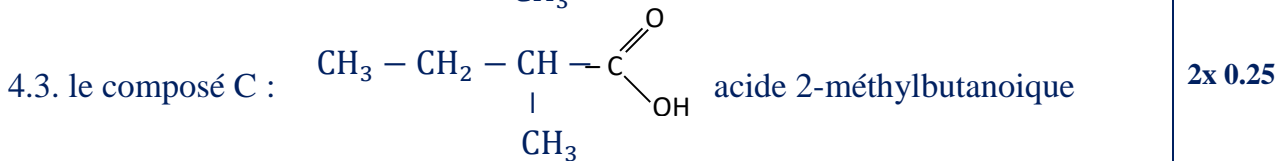
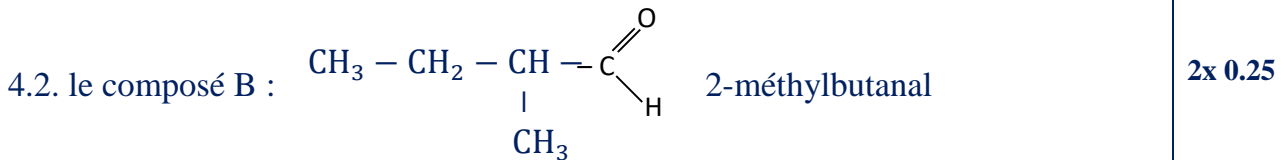


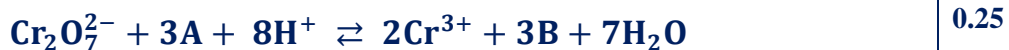
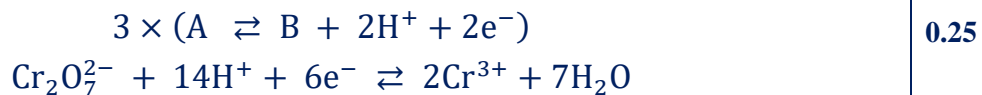
| EXAMEN BLANC REGIONAL DRENA 1 CORRIGE DE L'EPREUVE DE PHYSIQUE-CHIMIE SERIE D | | BAREME Coef : 4 | | |
|---|---------|--------------------|---------|----------|
| EXERCICE 1 (5 points) | | | | |
| Chimie (3 points) | | | | |
| I / 1. dissolution | | 0.25 | | |
| 2. totalement | | 0.25 | | |
| 3. ultra-majoritaire | | 0.25 | | |
| 4. ultra-minoritaire | | 0.25 | | |
| II / 1. a | 2. b | 3. c | 4. c | 4 x 0.25 |
| III / 1. solvant | | 0.25 | | |
| 2. ions hydroniums (H ₃ O ⁺) et ions hydroxydes (OH ⁻) | | 0.25 | | |
| 3. Ke = [H ₃ O ⁺] X [OH ⁻] | | 0.25 | | |
| 4. Ke = 10 ⁻¹⁴ | | 0.25 | | |
| Physique (2 points) | | | | |
| A / a. vrai | b. faux | c. faux | d. vrai | 4 x 0.25 |
| B / 1. b | 2. c | 3. a | 4. b | 4 x 0.25 |
| EXERCICE 2 (5 points) | | | | |
| 1. Equation bilan de la combustion du composé A | | | | |
| $C_xH_yO + (x + \frac{y}{4} - \frac{1}{2}) O_2 \longrightarrow x CO_2 + \frac{y}{2} H_2O \quad \text{OU}$ | | | | 2 x 0,25 |
| $C_nH_{2n+2}O + 3n/2 O_2 \longrightarrow n CO_2 + (n + 1)H_2O$ | | | | |
| 2. La formule brute du composé A (alcool) | | | | |
| Bilan molaire : $\frac{n \cdot CO_2}{x} = Na \Rightarrow \frac{V}{x \cdot V_M} = \frac{m_A}{M_A} \Rightarrow \frac{V}{x \cdot V_M} = \frac{m_A}{29x d} \Rightarrow x = 5$ | | | | 0.25 |
| D'où la formule de A est C₅H₁₂O | | | | 0.25 |
| (Autre méthode : M _A = 29 x d = 14n + 18 => n = $\frac{29 \cdot d - 18}{14} = 5$) | | | | |
| 3. Les formules semi-développées possibles de A : | | | | |
| $ \begin{array}{c} \text{OH} \\ \\ * \text{CH}_3 - \text{C} - \text{CH}_2 - \text{CH}_3 \\ \\ \text{CH}_3 \end{array} $ 2-méthylbutan-2-ol | | | | 2x 0.25 |
| $ \begin{array}{c} * \text{CH}_3 - \text{CH}_2 - \text{CH} - \text{CH}_2 - \text{OH} \\ \\ \text{CH}_3 \end{array} $ 2- méthylbutan-1-ol | | | | 2x 0.25 |
| $ \begin{array}{c} \text{OH} \\ \\ * \text{CH}_3 - \text{CH} - \text{CH} - \text{CH}_3 \\ \\ \text{CH}_3 \end{array} $ 3- méthylbutan-2-ol | | | | 2x 0.25 |
| $ \begin{array}{c} * \text{CH}_3 - \text{CH} - \text{CH}_2 - \text{CH}_2 - \text{OH} \\ \\ \text{CH}_3 \end{array} $ 3-méthylbutan-1-ol | | | | 2x 0.25 |
| NB une mauvaise formule développée (et son nom) enlève 0,25pt | | | | 1/5 |

4/

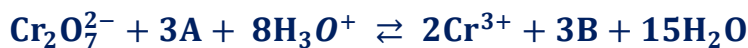
4.1. Une oxydation ménagée est une oxydation au cours de laquelle la chaîne carbonée se conserve 0.25



4.5. équation-bilan de l'oxydation de A en B



ou



EXERCICE 3 (5 points)

1. Etude du mouvement de la balle dans le repère (O ; \vec{i} ; \vec{j})

1.1. Les équations horaires X(t) et Y(t)

Système : la balle

Référentiel : terrestre supposé galiléen

Bilan des forces : le poids \vec{P} de la balle

D'après le TCI ; $\vec{p} = m \cdot \vec{a} \Rightarrow m\vec{g} = m\vec{a} \Rightarrow \vec{a} = \vec{g}$ 0.25

At=0; $\vec{OG}_0 \begin{cases} x_0=0 \\ y_0=0 \end{cases}$; $\vec{v}_0 \begin{cases} v_{0x}=v_0 \cos\alpha \\ v_{0y}=v_0 \sin\alpha \end{cases}$ 0.25

A t≠0; $\vec{a} \begin{cases} a_x=0 \\ a_y=-g \end{cases}$; $\vec{v} \begin{cases} v_x=v_0 \cos\alpha \\ v_y=-gt+v_0 \sin\alpha \end{cases}$

$$\vec{OG} \begin{cases} X = V_0 \cos\alpha \cdot t \\ Y = -\frac{1}{2}gt^2 + V_0 \sin\alpha \cdot t \end{cases}$$

1.2. Equation cartésienne de la trajectoire

$x = V_0 \cos\alpha t \Rightarrow t = \frac{x}{V_0 \cos\alpha}$ 0.25

$\Rightarrow y = -\frac{1}{2}g \left(\frac{x}{V_0 \cos\alpha}\right)^2 + V_0 \sin\alpha \left(\frac{x}{V_0 \cos\alpha}\right)$

$$y = -\frac{gx^2}{2V_0^2 \cos^2\alpha} + x \tan\alpha$$

0.25

La trajectoire est une parabole

1.3. Valeur numérique de Y(x) en fonction de V₀

$$Y = -\frac{6,53}{V_0^2} X^2 + 0,58 X$$
0.25

1.4. La vitesse V₀ pour réussir le panier

Le panier est réussi si Y_M et X_M vérifient l'équation cartésienne 0.25

$$Y_M = -\frac{6,53}{V_0^2} X_M^2 + 0,58 X_M \Rightarrow V_0 = \sqrt{\frac{6,53 \cdot X_M^2}{0,58 \cdot X_M + Y_M}} \Rightarrow V_0 = 1,71 \text{ m/s}$$
0.25

2. Etude du mouvement de la balle sur le trajet BO

2.1. La valeur de l'accélération

Système : la balle

Référentiel : terrestre supposé galiléen

Bilan des forces : le poids \vec{P} de la balle

La réaction normale \vec{R} de la piste BO

D'après le TCI : $\vec{p} + \vec{R} = m \cdot \vec{a}$

projection sur l'axe (BO) : $-P \cdot \sin\alpha + 0 = m \cdot a \Rightarrow -m \cdot g \cdot \sin\alpha = m \cdot a$

$$\mathbf{a = -g \cdot \sin\alpha}$$

$$\mathbf{AN : a = -4,9 \text{ m/s}^2}$$

0.25 + 0.25

2.2. Sur BO, la trajectoire est une droite et $\vec{a} \cdot \vec{v} < 0$ donc le mouvement est rectiligne uniformément retardé entre B et O.

0.25

2.3. Pour $V_0 = 3 \text{ m/s}$, déterminons V_B .

1ere méthode : cinématique

$$V_0^2 - V_B^2 = 2aL \Rightarrow -V_B^2 = 2aL - V_0^2 \Rightarrow V_B^2 = V_0^2 - 2aL$$

$$V_0 = \sqrt{V_0^2 - 2aL} \Rightarrow V_0 = \sqrt{V_0^2 - 2aL} \Rightarrow \mathbf{V_B = 4,1 \text{ m/s}}$$

0.25

2e méthode : TEC $\Rightarrow E_{C0} - E_{CB} = W(\vec{P}) + W(\vec{R}) \quad \frac{1}{2}m(V_0^2 - V_B^2) = -m \cdot g \cdot h$

$$\Rightarrow V_B^2 = 2gh + V_0^2 \text{ or } h = L \cdot \sin\alpha \Rightarrow V_0 = \sqrt{2gL\sin\alpha + V_0^2} \quad \mathbf{V_B = 4,1 \text{ m/s}}$$

2.4. La vitesse V_A avec laquelle la balle se détache du ressort

0.25

$$V_A = V_B = 4,1 \text{ m/s (un déplacement horizontal sans frottement)}$$

3. Etude du mouvement de l'oscillateur

3.1. Bilan des forces extérieures

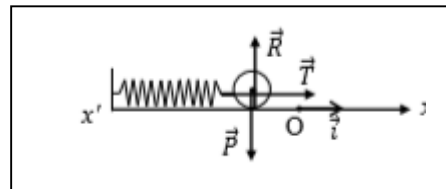
Système : la balle

Référentiel : terrestre supposé galiléen

Bilan des forces : - le poids \vec{P} de la balle

- la réaction normale \vec{R} de la piste AB

- la tension \vec{T} du ressort



0.25

3.2. Equation différentielle du mouvement

D'après le TCI :

$$\sum \vec{F}_{\text{ext}} = m\vec{a}_G \Rightarrow \vec{P} + \vec{R} + \vec{T} = m\vec{a}_G$$

Projetons cette relation sur l'axe (O, x) du repère :

$$P_x + R_x + T_x = ma_x \Rightarrow 0 + 0 - kx = m\ddot{x} \Rightarrow m\ddot{x} + kx = 0 \Rightarrow m(\ddot{x} + \frac{k}{m}x) = 0$$

$m \neq 0$ donc $\ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0$: équation différentielle du mouvement du solide

0.25

3.3. Le raccourcissement X_0

Conservation de l'énergie mécanique : $EM_0 = EM_A \Rightarrow \frac{1}{2}mV_A^2 = \frac{1}{2}k \cdot X_0^2$

$$\mathbf{AN : |X_0| = 0,06 \text{ m}}$$

$$\mathbf{|X_0| = \sqrt{\frac{m}{k}} * V_A}$$

$$\Rightarrow \mathbf{X_0 = -0,06 \text{ m}}$$

0.25 + 0.25

3.4. Déterminations des constantes A, b et c

On a $X(t) = A \cdot \sin(bt + c)$ d'où : $V(t) = -Ab \cdot \cos(bt + c)$

$$A \text{ t } 0s, \begin{cases} A \cdot \sin c = X_0 \\ -Ab \cdot \cos c = V_i \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} A \cdot \sin c = -0,06 \\ -Ab \cdot \cos c = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \sin c < 0 \\ \cos c = 0 \end{cases} \Rightarrow \mathbf{c = -\frac{\pi}{2}}$$

0.25

$$A = \frac{X_0}{\sin(-\frac{\pi}{2})} \Rightarrow A = 0,06 \text{ m}$$

$$b = \sqrt{\frac{k}{m}} \Rightarrow b = 70,7 \text{ rad/s}$$

$$d'o\grave{u} : X(t) = 0,06 \cdot \sin(70,7 \cdot t - \frac{\pi}{2})$$

EXERCICE 4 (5 points)

1. Etude dans la zone I

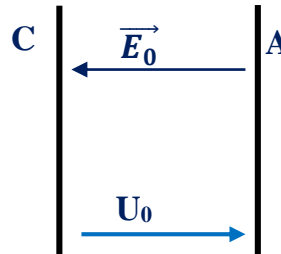
1.1. Représentation de \vec{E}_0 et U_0

\vec{F}_0 d'expression $\vec{F}_0 = q \cdot \vec{E}_0$ est orientée de C vers A

or $q < 0$ donc \vec{E}_0 est orienté de A vers C.

$U_0 = V_A - V_C$ donc U_0 est orientée de C vers A

D'où le schéma :



1.2. La valeur de la tension U_0

Système : les électrons

Référentiel : terrestre supposé galiléen

Bilan des forces : la force électrostatique \vec{F}_0

D'après le TEC : $\Delta EC = \sum W(\vec{F}_{ext}) \Rightarrow EC_A - EC_C = W(\vec{F}_0)$ or $EC_C = 0$

$$\Rightarrow EC_A = W(\vec{F}_0) \Rightarrow \frac{1}{2} m V_A^2 = q \cdot U_{CA} \text{ or } q = -e \text{ et } U_{CA} = -U_0 \text{ et } V_A = V_1$$

$$\Rightarrow d'o\grave{u} : \frac{1}{2} m V_1^2 = e \cdot U_0 \Rightarrow U_0 = \frac{m V_1^2}{2 \cdot e}$$

AN: $U_0 = 1137.5 \text{ V}$

0.25

0.25

0.25

Détermination du sens de :

\vec{E}_0 0.25

U_0 0.25

Schéma

0.25

0.25 + 0.25

2. Etude dans la zone II

2.1. Bilan des forces

Système : électron

Référentiel : terrestre supposé galiléen

Bilan des forces :

- la force électrostatique : $\vec{F}_e = q\vec{E}$

0.25

- la force électromagnétique : $\vec{F}_m = q \cdot \vec{V} \wedge \vec{B}$

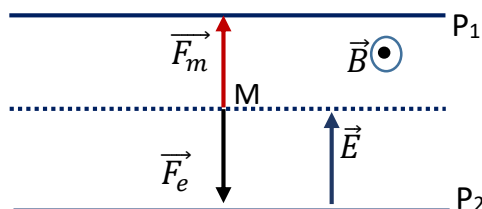
0.25

2.2. Représentation des forces \vec{F}_e et \vec{F}_m

* $\vec{F}_e = q \cdot \vec{E}$ et $q < 0$ donc \vec{F}_e opposée à $\vec{E} \Rightarrow d'o\grave{u} \vec{F}_e$ est orientée vers P_2

0.25

* Les électrons ne subissent aucune déviation donc les actions des deux forces s'annulent $\Rightarrow d'o\grave{u} \vec{F}_m$ est orientée vers P_1 . D'où le schéma suivant :



0.25

2.3. Le sens du champ magnétique \vec{B}

D'après la règle de la main droite, \vec{B} est sortant \odot

0.25

2.4. Relation vectorielle entre les deux forces

$$\vec{F}_e + \vec{F}_m = \vec{0} \Rightarrow q\vec{E} + q \cdot \vec{V} \wedge \vec{B} = \vec{0} \text{ ou } q\vec{E} = -q \cdot \vec{V} \wedge \vec{B} \text{$$

0.25

2.5. La valeur du champ magnétique

$$q\vec{E} = -q \cdot \vec{V} \wedge \vec{B} \Rightarrow qE = -q \cdot v_1 \cdot B \Rightarrow E = v_1 \cdot B \text{ d'où : } B = \frac{E}{v_1} \text{$$

0.25

AN : $B = 10^{-3} \text{ T} = 1 \text{ mT}$

0.25

3. Etude dans la zone III

3.1. Montrons que le mouvement est circulaire uniforme

Système : électron

Référentiel : terrestre supposé galiléen

Bilan des forces : la force électromagnétique: $\vec{F}_m = q \cdot \vec{V} \wedge \vec{B}$

✓ Première méthode :

La puissance de la force de Lorentz qui s'exerce sur la particule chargée

est : $\mathcal{P} = \vec{f} \cdot \vec{v} = 0$ car $\vec{f} \perp \vec{v}$; donc $W(\vec{f}) = 0$ et $\Delta E_C = 0 \leftrightarrow v = \text{cste}$

⇒ Le mouvement d'une particule chargée, soumise à la seule force de Lorentz est uniforme.

✓ Deuxième méthode :

Appliquons le théorème du centre d'inertie :

$$\Sigma \vec{f}_{\text{ext}} = m \cdot \vec{a} = q \vec{v} \wedge \vec{B} \leftrightarrow \vec{a} = \frac{q}{m} \vec{v} \wedge \vec{B} \leftrightarrow \vec{a} \perp \vec{v} \leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{v} = 0$$

⇒ Le mouvement est uniforme

Dans la base de Frenet, $\vec{a} = \frac{dv}{dt} \vec{t} + \frac{v^2}{R} \vec{n}$; or $v = \text{cte}$, donc $\frac{dv}{dt} = 0$ et

$$\vec{a} = \frac{v^2}{R} \vec{n} ; \frac{v^2}{R} = \frac{q}{m} \cdot v \cdot \sin(\vec{v}, \vec{B}) \times B$$

avec $(\vec{v}, \vec{B}) = \frac{\pi}{2}$; finalement $R = \frac{mv}{|q|B} \Rightarrow$

La trajectoire est circulaire de rayon R

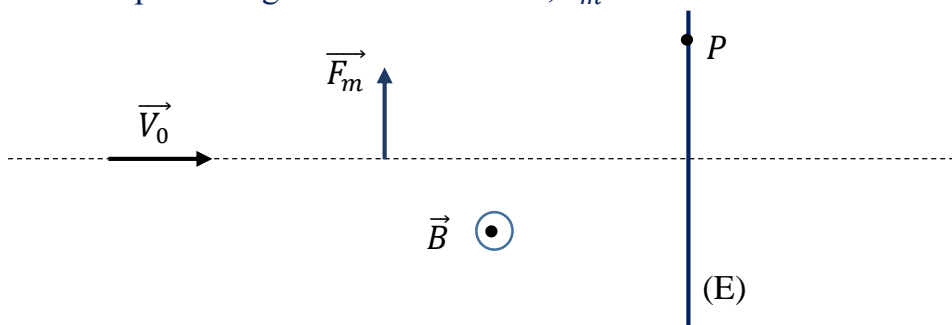
D'où le mouvement des électrons est circulaire uniforme.

3.2. L'expression de la réaction R

$$R = \frac{m \cdot V}{|q|B} \quad \text{avec } V = V_0 \text{ et } q = -e \text{ donc finalement : } R = \frac{m \cdot V_0}{eB}$$

4. Etude de la déflexion magnétique

4.1. D'après la règle de la main droite, \vec{F}_m est orientée vers le haut.



4.2. Entre la zone III et le point P il n'y a pas de champ donc le mouvement des électrons est rectiligne uniforme.

4.3. Montrons que la déflexion magnétique est $Y_P = \frac{eBLD}{mV_0}$

Soit α la déviation angulaire, on a : $\sin \alpha = \frac{l}{R}$ et $\tan \alpha = \frac{Y_P}{D - \frac{l}{2}}$

A étant très petit, $\tan \alpha = \sin \alpha$ et $D - \frac{l}{2} = D$ car $l \ll D$

$$\text{Donc : } \frac{l}{R} = \frac{Y_P}{D} \Rightarrow Y_P = \frac{l \cdot D}{R} \text{ or } R = \frac{m \cdot V_0}{eB} \Rightarrow$$

$$Y_P = \frac{eBl \cdot D}{mV_0}$$

4.4. Application numérique :

$$Y_P = 0,088 \text{ m}$$