

**CONCOURS NATIONAL D'ADMISSION DANS LES GRANDES ECOLES D'INGENIEURS****(Concours national DEUG)**

---

Epreuve commune aux 3 options (Mathématiques, Physique, Chimie)

**MECANIQUE - PARTIE I****Durée : 2 heures**

---

*N.B. : Le candidat attachera la plus grande importance à la clarté, à la précision et à la concision de la rédaction. Si un candidat est amené à repérer ce qui peut lui sembler être une erreur d'énoncé, il le signalera sur sa copie et devra poursuivre sa composition en expliquant les raisons des initiatives qu'il a été amené à prendre.*

---

Les calculatrices sont interdites
-----------------------------------

## Exercice 1 :

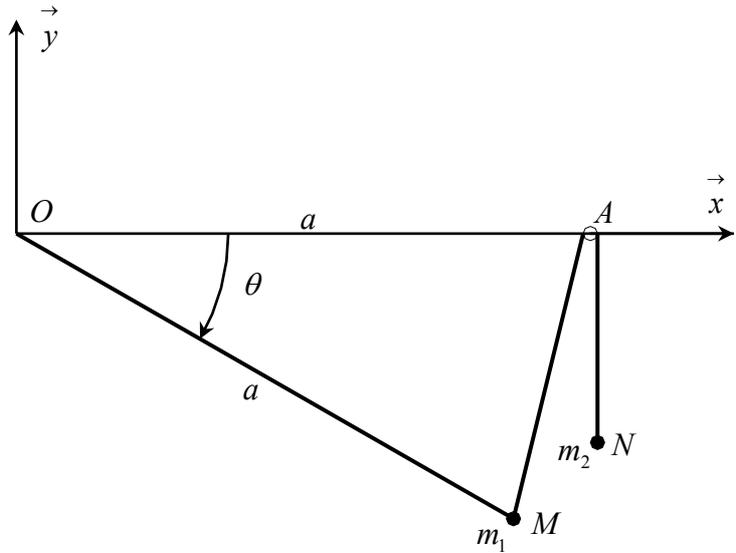
Le référentiel  $\mathcal{R}$ , considéré comme galiléen, est rapporté au repère  $(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$ .

On considère un fil inextensible et sans masse, fixé en  $O$  et passant en  $A$  sur une poulie de très petites dimensions.

On fixe sur ce fil une masse  $m_1$  au point  $M$  distant de  $a$  du point  $O$ , de sorte que le triangle  $OAM$  soit isocèle, et une masse  $m_2$  à l'extrémité  $N$  du fil.

Voir figure ci-contre.

On note  $\vec{OA} = a \vec{x}$  et  $\vec{g} = -g \vec{y}$  l'accélération de la pesanteur.



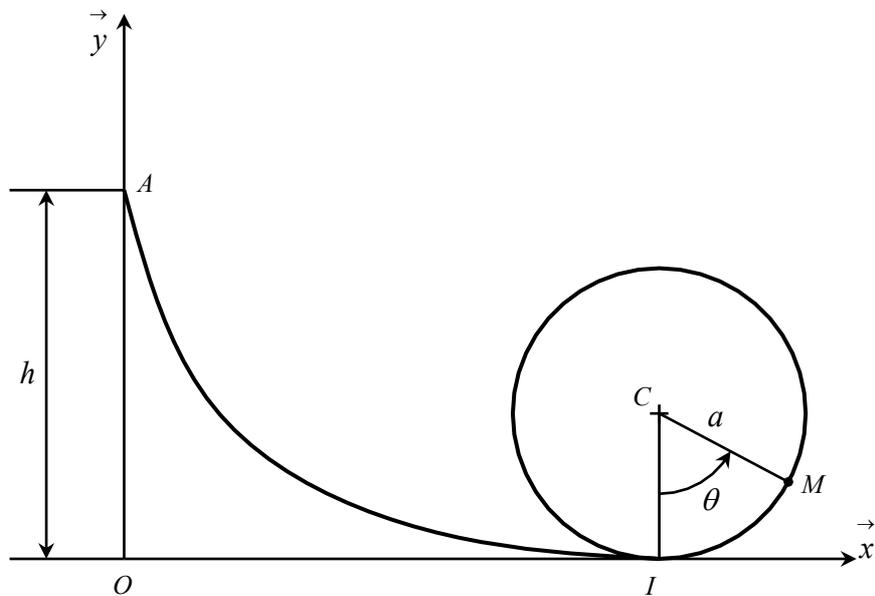
La position du point  $M$  est repérée grâce à l'angle  $\theta$  défini dans le plan  $\vec{x}O\vec{y}$  par  $\theta = (\vec{Ox}, \vec{OM})$ .

On note  $\vec{T}_1$  l'action du fil sur la masse  $m_1$  dans le brin  $[OM]$  et  $\vec{T}_2$  l'action du fil sur la masse  $m_1$  dans le brin  $[MA]$ .

Le système est à l'équilibre, de sorte que  $\theta$  est constant.

- 1.1 Exprimer dans  $\mathcal{R}$  l'action  $\vec{P}$  de la pesanteur sur la masse  $m_1$ .
- 1.2 Exprimer dans  $\mathcal{R}$  l'action  $\vec{T}_2$  en fonction de  $m_2$ ,  $\theta$  et  $g$ .
- 1.3 Appliquer le théorème de la résultante dynamique à la masse  $m_1$ . En déduire l'expression dans  $\mathcal{R}$  de  $\vec{T}_1$  en fonction de  $m_1$ ,  $m_2$ ,  $\theta$  et  $g$ .
- 1.4 Exprimer dans  $\mathcal{R}$  le moment  $\vec{M}_O(\vec{P})$  de l'action  $\vec{P}$  au point  $O$  en fonction de  $m_1$ ,  $a$  et  $\theta$ .
- 1.5 Déterminer l'expression du moment  $\vec{M}_O(\vec{T}_1)$  de l'action  $\vec{T}_1$  au point  $O$ .
- 1.6 Exprimer dans  $\mathcal{R}$  le moment  $\vec{M}_O(\vec{T}_2)$  de l'action  $\vec{T}_2$  au point  $O$  en fonction de  $m_2$ ,  $a$  et  $\theta$ .
- 1.7 Appliquer le théorème du moment dynamique au point  $O$  à la masse  $m_1$ . En déduire une condition entre  $m_1$ ,  $m_2$  et  $\theta$  pour qu'une position d'équilibre existe.
- 1.8 En déduire, quand il existe, l'angle d'équilibre  $\theta_e$  en fonction de  $m_1$  et  $m_2$ .

## Exercice 2 :



Un mobile pesant, assimilé à un point matériel  $M$ , de masse  $m$ , se déplace sans frottement à l'intérieur d'une gouttière. Cette gouttière a la forme d'un toboggan ( $AI$ ) et se termine par un cercle tangent en  $I$ , de centre  $C$  et de rayon  $a$  (figure ci-dessus).

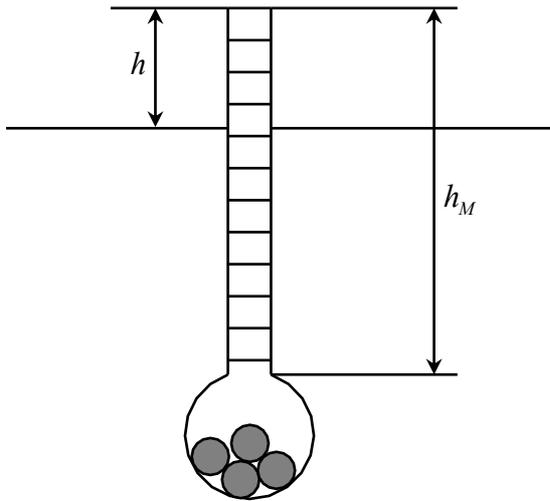
Le mobile est lâché sans vitesse initiale depuis le point  $A$ , situé à une hauteur  $h$  de  $I$ . La position du point  $M$  à l'intérieur du cercle est repérée grâce à l'angle  $\theta$  défini dans le plan  $\vec{x}O\vec{y}$  par  $\theta = (\vec{CI}, \vec{CM})$ .

Le référentiel  $\mathcal{R}$  est considéré comme galiléen ; il est rapporté au repère  $(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$ .

On note  $\vec{g} = -g\vec{y}$  l'accélération de la pesanteur.

- 2.1 En appliquant le théorème de l'énergie cinétique, exprimer la norme  $v$  de la vitesse du point  $M$  lorsque celui-ci se situe à l'intérieur du cercle en fonction de  $a$ ,  $h$ ,  $g$  et  $\theta$ .
- 2.2 En déduire l'expression de la vitesse angulaire  $\dot{\theta}$  du point  $M$  lorsque celui-ci se situe à l'intérieur du cercle en fonction de  $a$ ,  $h$ ,  $g$  et  $\theta$ .
- 2.3 En appliquant le principe fondamental de la dynamique au point  $M$ , donner l'expression de la norme  $R$  de la réaction du cercle sur le mobile au point  $M$  lorsque celui-ci se situe à l'intérieur du cercle en fonction de  $a$ ,  $h$ ,  $g$ ,  $\theta$  et  $m$ .
- 2.4 Déterminer la hauteur  $h_1$  telle que si  $h \leq h_1$  le mobile se met à osciller à l'intérieur du cercle.
- 2.5 Déterminer la hauteur  $h_2$  telle que si  $h > h_2$  le mobile fera un tour complet.
- 2.6 Que se passe-t-il si  $h_1 > h > h_2$  ?

### Exercice 3 :



La densité d'un liquide est le rapport de sa masse volumique  $\rho$  sur celle  $\rho_0$  de l'eau.

Un densimètre est constitué d'une tige cylindrique de section  $s$ , de hauteur  $h_M$  et d'une boule lestée. L'ensemble a pour volume  $v$  et pour densité  $d_0$ . Lorsque le densimètre est plongé dans un liquide de densité  $d$ , le système étant au repos, une certaine hauteur  $h$  de la tige émerge du liquide. On lit directement la densité sur les graduations inscrites sur la tige cylindrique (figure ci-contre).

On note  $g$  l'accélération de la pesanteur.

- 3.1 Déterminer la masse  $m$  du densimètre en fonction de  $d_0$ ,  $\rho_0$  et  $v$ .
- 3.2 Exprimer la poussée d'Archimède  $P$  lorsque le densimètre est plongé dans le liquide en fonction de  $\rho_0$ ,  $v$ ,  $h$ ,  $s$ ,  $d$  et  $g$ .
- 3.3 En déduire l'expression de  $d$  en fonction de  $h$ ,  $H = \frac{v}{s}$  et  $d_0$ .
- 3.4 Dans quel intervalle doit se trouver  $d$  pour être mesurable ?

**Fin de l'énoncé**