

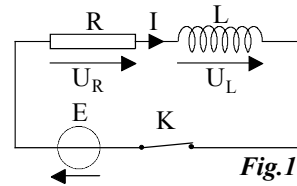
EPL - SESSION 1999 ÉNONCÉ

Questions liées.

[1,2,3,4] [5,6] [7,8,9,10] [11,12,13,14] [15,16,17,18] [19,20,21,22,23] [24,25,26,27,28,29,30]

1. Le circuit représenté sur la figure 1 est alimenté par une source de tension continue de f.é.m. E et de résistance interne négligeable devant R .

On ferme l'interrupteur K à l'instant $t = 0$. Établir l'expression de l'intensité i du courant dans le circuit en fonction de t .



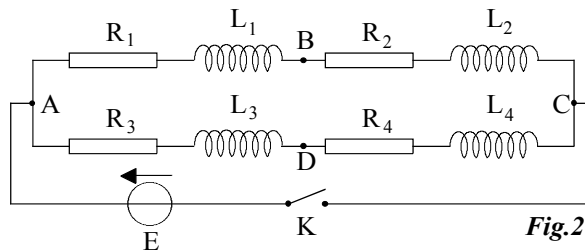
a) $i(t) = \frac{E}{2R} \left(1 - \exp\left(-\frac{t}{RL}\right) \right)$

b) $i(t) = \frac{E}{R} \left(1 + \exp\left(-\frac{R}{L}t\right) \right)$

c) $i(t) = \frac{E}{R} \left(1 - \exp\left(-\frac{L}{R}t\right) \right)$

d) $i(t) = \frac{E}{R} \left(1 - \exp\left(-\frac{R}{L}t\right) \right)$

2. Le même générateur alimente le circuit représenté sur la figure 2.



Déterminer la relation entre L_1 , L_2 , R_1 et R_2 pour que la différence de potentiel U_{AB} entre les points A et B soit indépendante du temps.

a) $L_1 R_1 = (L_1 + L_2)(R_1 - R_2)$

b) $L_2 R_2 = (L_1 + L_2)(R_2 - R_1)$

c) $\frac{L_1}{L_2} = \frac{R_1}{R_2}$

d) $L_1 R_1 = L_2 R_2$

3. La relation établie à la question précédente étant vérifiée, calculer l'énergie W_{AB} consommée dans le tronçon de circuit AB pendant l'intervalle de temps $[0, t]$ en fonction de la variable $\frac{R_1}{L_1}t$.

a) $W_{AB} = \frac{E^2 L_1}{(R_1 + R_2)^2} \left[\frac{R_1}{L_1} t - \left(1 - \exp\left(\frac{R_1}{L_1} t\right) \right) \right]$

b) $W_{AB} = \frac{E^2 R_1}{(R_1 + R_2)^2} \left[\frac{R_1}{L_1} t + 1 - \exp\left(\frac{R_1}{L_1} t\right) \right]$

c) $W_{AB} = \frac{E^2 L_1}{(L_1 + L_2)^2} \left[\frac{R_1}{L_1} t + 1 + \exp\left(\frac{R_1}{L_1} t\right) \right]$

d) $W_{AB} = \frac{E^2 L_1}{2(R_1 + R_2)^2} \left[-\frac{R_1}{L_1} t + 1 - \exp\left(\frac{R_1}{L_1} t\right) \right]$

4. La relation établie à la question 2 étant toujours vérifiée, déterminer les relations entre L_1 , L_2 , L_3 , L_4 , R_1 , R_2 , R_3 , R_4 pour que la différence de potentiel U_{BD} entre les points B et D soit constamment nulle.

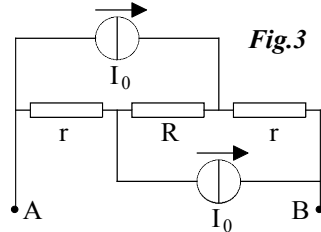
a) $L_1 R_1 = L_2 R_2 = L_3 R_3 = L_4 R_4$

b) $(L_3 + L_4)R_1 = (L_1 + L_4)R_2 = (L_1 + L_2)R_3 = (L_3 + L_2)R_4$

c) $\frac{L_1}{L_2} = \frac{R_1}{R_2} = \frac{L_3}{L_4} = \frac{R_3}{R_4}$

$$d) \frac{R_1}{L_3 + L_4} = \frac{R_2}{L_1 + L_4} = \frac{R_3}{L_1 + L_2} = \frac{R_4}{L_2 + L_3}$$

5. Le dipôle de bornes A et B représenté sur la figure 3 est alimenté par deux générateurs idéaux de courant délivrant le même courant électromoteur d'intensité I_0 .



Déterminer la résistance R_N du générateur de Norton équivalent au dipôle.

a) $R_N = r + R$ b) $R_N = 2r$ c) $R_N = 2r + R$ d) $R_N = \frac{rR}{r+R}$

6. Déterminer l'intensité I_N du courant électromoteur du générateur de Norton équivalent au dipôle de la figure 3, orienté de B vers A.

a) $I_N = 2I_0$ b) $I_N = \frac{2(r+R)}{2r+R} I_0$ c) $I_N = \frac{2r}{2r+R} I_0$ d) $I_N = \frac{R}{r+2R} I_0$

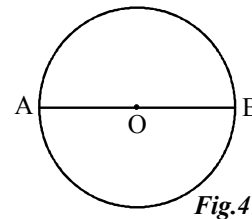
7. A l'aide d'un fil métallique homogène de section constante, on réalise un circuit constitué de deux conducteurs (figure 4) :

- ♦ l'un a la forme d'un cercle de centre O ;
- ♦ l'autre est un diamètre AB du cercle.

Le conducteur diamétral possède une résistance $2r$. Dans toute la suite, on conservera le nombre π dans les expressions des différents courants et résistances à calculer.

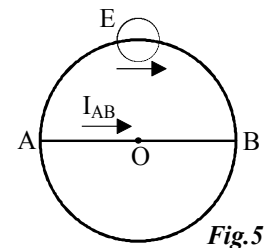
Calculer la résistance équivalente entre A et B.

a) $R_{AB} = \frac{\pi}{\pi+2} r$ b) $R_{AB} = \frac{1}{2\pi+3} r$ c) $R_{AB} = \frac{4\pi}{3} r$ d) $R_{AB} = \frac{2\pi}{\pi+4} r$



8. On ajoute sur le conducteur circulaire AB, comme l'indique la figure 5, un générateur de tension continue de f.é.m. E et de résistance interne négligeable devant celle du conducteur. Calculer l'intensité I_{AB} du courant qui circule dans le conducteur diamétral AB.

a) $I_{AB} = \frac{\pi}{2\pi+3} \frac{E}{r}$ b) $I_{AB} = \frac{1}{\pi+4} \frac{E}{r}$
 c) $I_{AB} = \frac{8\pi}{3} \frac{E}{r}$ d) $I_{AB} = \frac{4}{\pi+2} \frac{E}{r}$



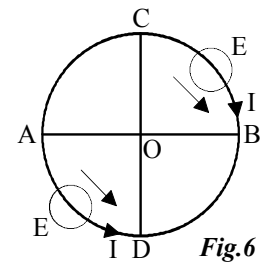
9. On ajoute au circuit de la figure 4 :

- ♦ un autre conducteur diamétral CD perpendiculaire à AB et relié à lui en O, fait du même fil métallique ;
- ♦ deux générateurs de tension continue de f.é.m. E et de résistance interne négligeable, montés en opposition (figure 6).

Le dispositif est symétrique ; en particulier, les deux générateurs sont traversés par le même courant d'intensité I.

Calculer les intensités $I_{AD} = I$ et I_{DB} qui circulent respectivement dans les arcs \widehat{AD} et \widehat{DB} .

a) $I_{AD} = \frac{2}{\pi+4} \frac{E}{r}$ b) $I_{AD} = \frac{2}{\pi+2} \frac{E}{r}$
 c) $I_{DB} = 0$ d) $I_{DB} = \frac{\pi}{2} \frac{E}{r}$



10. On ajoute cette fois-ci quatre générateurs identiques et non plus deux (figure 7).

Calculer les intensités des courants I_{AD} et I_{DO} .

a) $I_{AD} = \frac{2}{\pi + 4} \frac{E}{r}$

b) $I_{AD} = \frac{2}{\pi + 2} \frac{E}{r}$

c) $I_{DO} = \frac{2}{\pi + 2} \frac{E}{r}$

d) $I_{DO} = \frac{4}{\pi + 4} \frac{E}{r}$

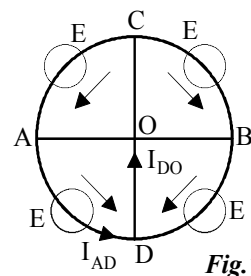


Fig.7

11. Une sphère de rayon b porte une charge électrique positive Q répartie uniformément sur sa surface. En s'aidant du théorème de Gauss, calculer le potentiel V créé par la charge Q à l'intérieur de la sphère. L'origine des potentiels est prise à l'infini.

a) $V = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{2b}$

b) $V = 0$

c) $V = \frac{2Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{b}$

d) $V = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{b}$

12. Deux sphères identiques du type précédent portent chacune la charge positive Q répartie uniformément sur leurs surfaces. Leurs centres A et B distants de $2a$ ($a > b$) sont disposés sur l'axe Oy symétriquement par rapport à l'origine O (figure 8).

Une troisième charge $-2Q$ qui peut être considérée comme ponctuelle se trouve au point O .

Déterminer l'expression du vecteur champ électrostatique $\mathbf{E}(P)$ créé par les trois charges (Q , Q et $-2Q$) au point P de l'axe Ox d'abscisse x positive (figure 8).

a) $\mathbf{E}(P) = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{x}{(2a^2 + x^2)^{3/2}} \mathbf{u}_x$

b) $\mathbf{E}(P) = \frac{2Qx}{4\pi\epsilon_0} \left[\frac{1}{(a^2 + x^2)^{3/2}} - \frac{1}{x^3} \right] \mathbf{u}_x$

c) $\mathbf{E}(P) = \frac{Qx}{4\pi\epsilon_0} \left[\frac{1}{(a^2 + x^2)^{3/2}} + \frac{1}{x^3} \right] \mathbf{u}_y$

d) $\mathbf{E}(P) = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \left[\frac{1}{(2a^2 + x^2)} - \frac{2}{x^2} \right] \mathbf{u}_y$

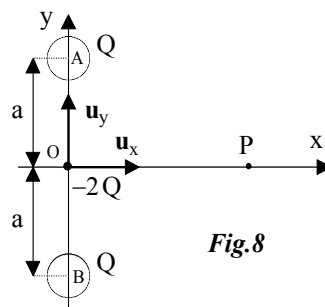


Fig.8

13. Quatre sphères identiques du type précédent portant la même charge positive Q sont placées aux sommets O_1, O_2, O_3 et O_4 d'un carré de côté $2a$ ($a > b$) (figure 9).

Déterminer l'expression du vecteur champ électrostatique $\mathbf{E}'(P)$ créé par les quatre charges au point P , de l'axe Oz du carré, d'abscisse z .

a) $\mathbf{E}'(P) = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{4}{(a^2 + z^2)} \mathbf{u}_z$

b) $\mathbf{E}'(P) = \mathbf{0}$

c) $\mathbf{E}'(P) = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{4z}{(2a^2 + z^2)^{3/2}} \mathbf{u}_z$

d) $\mathbf{E}'(P) = -\frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{2z}{(2a^2 + z^2)^{3/2}} \mathbf{u}_z$

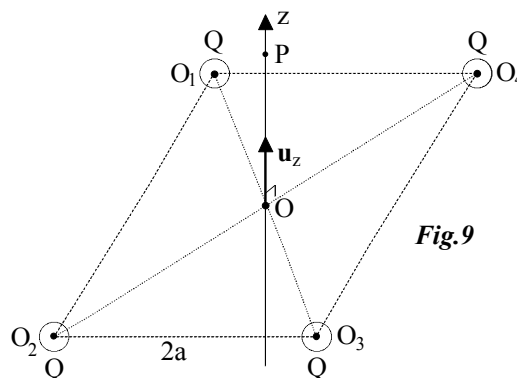


Fig.9

14. Deux sphères identiques du type précédent centrées en O_1 et O_3 portent la charge positive Q ; deux autres sphères analogues centrées en O_2 et O_4 portent la charge négative $-Q$. Les points O_1, O_2, O_3 et O_4 sont les sommets d'un carré de côté $2a$ ($a > b$) (figure 10).

Déterminer l'expression du vecteur champ électrostatique $\mathbf{E}''(P)$ créé par les quatre charges au point P , de l'axe Oz du carré, d'abscisse z .

- a) $\mathbf{E}''(P) = -\frac{2Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{(a^2 + z^2)} \mathbf{u}_z$
 b) $\mathbf{E}''(P) = \mathbf{0}$
 c) $\mathbf{E}''(P) = \frac{2Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{z}{(2a^2 + z^2)^{3/2}} \mathbf{u}_z$
 d) $\mathbf{E}''(P) = -\frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{4}{(2a^2 + z^2)} \mathbf{u}_z$

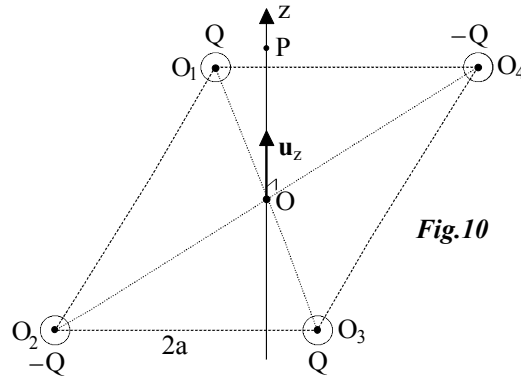


Fig.10

15. Un fil rectiligne de longueur "infinie" et de section négligeable est disposé selon l'axe Oz du repère (figure 11). Il est parcouru par un courant continu d'intensité I qui circule dans le sens des z positifs.

Déterminer le vecteur champ magnétique $\mathbf{B}(P)$ créé au point P du plan xOy repéré par ses coordonnées polaire r et θ ; \mathbf{u}_r et \mathbf{u}_θ sont les vecteurs de la base polaire de P .

- a) $\mathbf{B}(P) = \frac{\mu_0 I}{2\pi r} \mathbf{u}_r$ b) $\mathbf{B}(P) = \frac{\mu_0 I}{2\pi r} \mathbf{u}_\theta$
 c) $\mathbf{B}(P) = \frac{2\mu_0 I}{\pi r} \mathbf{u}_r$ d) $\mathbf{B}(P) = \frac{\mu_0 I}{4\pi r} \mathbf{u}_\theta$

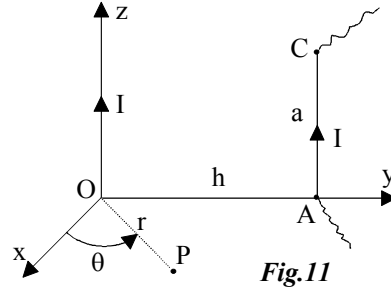


Fig.11

16. Un second fil rectiligne de longueur a et de section négligeable est disposé dans le plan yOz selon le segment AC parallèle à Oz , à la distance h de cet axe, A appartenant à l'axe Oy . Il est parcouru de A vers C par un courant continu d'intensité I (figure 11).

Déterminer la résultante \mathbf{F} des forces de Laplace qui s'exercent sur le fil AC .

- a) $\mathbf{F} = -\frac{\mu_0 I^2}{2\pi} \frac{a}{\sqrt{a^2 + h^2}} \mathbf{u}_x$ b) $\mathbf{F} = \frac{\mu_0 I^2}{4\pi} \frac{a^2}{h^2} \mathbf{u}_y$
 c) $\mathbf{F} = \frac{2\mu_0 I^2}{\pi} \frac{h}{\sqrt{a^2 + h^2}} \mathbf{u}_y$ d) $\mathbf{F} = -\frac{\mu_0 I^2}{2\pi} \frac{a}{h} \mathbf{u}_y$

17. Déterminer le moment $\mathbf{M}(O)$ en O des forces de Laplace qui s'exercent sur le fil AC .

- a) $\mathbf{M}(O) = \frac{\mu_0 I^2}{4\pi} \frac{a^2}{h} \mathbf{u}_x$ b) $\mathbf{M}(O) = \frac{2\mu_0 I^2}{\pi} \frac{h^2}{\sqrt{a^2 + h^2}} \mathbf{u}_z$
 c) $\mathbf{M}(O) = \frac{\mu_0 I^2}{2\pi} \frac{a^2}{\sqrt{a^2 + h^2}} \mathbf{u}_x$ d) $\mathbf{M}(O) = \frac{\mu_0 I^2}{4\pi} \frac{a^3}{h^2} \mathbf{u}_z$

18. Déterminer dans ces conditions la distance b qui sépare le point A du point K de AC , point où la force unique \mathbf{F} peut être considérée comme appliquée à AC .

- a) $b = \frac{a+h}{2}$ b) $b = \frac{a}{2}$ c) $b = \frac{a+2h}{4}$ d) $b = \frac{a}{3}$

19. Deux lentilles convergentes L_1 et L_2 , dont les axes coïncident, ont pour caractéristiques respectives : centres O_1 et O_2 , foyers objets F_1 et F_2 , foyers images F'_1 et F'_2 , distances focales images f'_1 et f'_2 .

Elles sont à une distance telle que $\overline{F'_1 F_2} = e$.

Un objet AB perpendiculaire à l'axe commun est disposé de telle sorte que $p = \overline{O_1 A}$. Son image A'B' à travers les deux lentilles est telle que $p' = \overline{O_2 A'}$.

Déterminer l'expression de p' en fonction de p.

- a) $p' = f'_2 \frac{f'_1 f'_2 + (e + f'_2) p}{(f'_1 + f'_2 + e)^2}$ b) $p' = f'_1 \frac{(f'_1 + f'_2 + p) e}{f'^2_2 + ep}$
 c) $p' = f'_2 \frac{f'^2_1 + (e + f'_2)(p + f'_1)}{f'^2_1 + e(p + f'_1)}$ d) $p' = f'_1 \frac{f'^2_1 - (e + f'_1)(p + f'_2)}{f'^2_2 - e(p + f'_2)}$

20. Indiquer la valeur de p' lorsque l'objet AB se trouve dans le plan focal objet de L_1 .

- a) $p' = f_2$ b) p' infini c) $p' = f'_1 + e$ d) $p' = f'_2 \left(1 + \frac{f'_2}{e} \right)$

21. Calculer en fonction de p le grandissement transversal γ .

- a) $\gamma = \frac{f'_1}{f'_2 + p}$ b) $\gamma = \frac{f'_1 f'_2}{f'^2_1 + e(p + f'_1)}$
 c) $\gamma = -\frac{e f'_1}{f'^2_2 + ep}$ d) $\gamma = \frac{f'_2 e}{f'^2_1 + e(p + f'_2)}$

22. On choisit comme distance entre les deux lentilles $d = f_1 + f_2$ (système afocal). Déterminer dans ce cas p' et γ .

- a) $p' = f'_2 \left[1 + \frac{f'_2}{f'^2_1} (p + f'_1) \right]$ b) $p' = f'_1 \left[1 + \frac{f'_2}{f'^2_1} (p + f'_2) \right]$
 c) $\gamma = -\frac{f'_1 f'_2}{(f'_1 + f'_2)^2}$ d) $\gamma = -\frac{f'_2}{f'_1}$

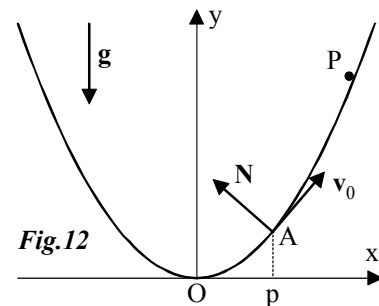
23. Application numérique : $f_1 = 1$ m , $f_2 = 0,5$ m , $d = 1,5$ m. Calculer p' et γ lorsque l'objet est à 0,5 m en avant de L_1 .

- a) $p' = 0,5$ m b) $p' = 0,625$ m c) $\gamma = -0,5$ d) $\gamma = +0,5$

24. L'axe Oy du référentiel galiléen \mathcal{R} (Oxyz) est la verticale ascendante ; on appelle g l'accélération de la pesanteur supposée uniforme. Un mobile assimilable à un point matériel P de masse m est astreint à se déplacer sans frottement dans le plan xOy à l'intérieur d'un guide parabolique qui a pour équation cartésienne $y = \frac{x^2}{2p}$ où p est une constante positive.

A l'instant $t = 0$, P se trouve au point A d'abscisse p et possède le vecteur vitesse v_0 tangent au guide, situé dans le plan de figure et orienté vers le haut (figure 12).

Outre son poids, le mobile est soumis à la réaction N du support, perpendiculaire à son déplacement.



Déterminer l'expression de $\dot{x}^2 \left(\dot{x} = \frac{dx}{dt} \right)$ en fonction de la seule

variable x (il est commode de faire appel à des considérations énergétiques).

- a) $\dot{x}^2 = p \frac{p(v_0^2 - gp) + g x^2}{p^2 - x^2}$ b) $\dot{x}^2 = p \frac{p(v_0^2 + gp) - g x^2}{p^2 + x^2}$
 c) $\dot{x}^2 = \frac{p^2 v_0^2 + gp x^2}{p^2 + 2px}$ d) $\dot{x}^2 = \frac{p^2 v_0^2 - 2gp x^2}{(p + x)^2}$

25. Le plan xOz symbolisant le sol, calculer l'altitude maximale y_1 atteinte par P.

$$a) y_1 = p \left(1 + 2 \frac{v_0^2}{pg} \right)$$

$$b) y_1 = p \left(1 - \frac{v_0^2}{pg} \right)$$

$$c) y_1 = 2p \left(1 + \frac{v_0^2}{2pg} \right)$$

$$d) y_1 = \frac{p}{2} \left(1 + \frac{v_0^2}{pg} \right)$$

26. Dédurre de la question 24 l'expression, en fonction de la seule variable x , de la composante \ddot{x} selon Ox du vecteur accélération de P.

$$a) \ddot{x} = -2x \frac{v_0^2 - gp}{p^2 - x^2}$$

$$b) \ddot{x} = -p^2 x \frac{v_0^2 + 2gp}{(p^2 + x^2)^2}$$

$$c) \ddot{x} = p \frac{v_0^2 + gp}{p^2 + x^2}$$

$$d) \ddot{x} = x^2 \frac{pv_0^2 + gpx}{(p^2 + 2px)^2}$$

27. Déterminer dans ces conditions l'expression, en fonction de la seule variable x , de la composante \ddot{y} selon Oy du vecteur accélération de P.

$$a) \ddot{y} = \frac{p^3(v_0^2 + gp) + gp^2x^2 + gx^4}{(p^2 + x^2)^2}$$

$$b) \ddot{y} = -x \frac{p^2(v_0^2 - gp) + gp(p^2 - x^2)}{(p^2 + x^2)^2}$$

$$c) \ddot{y} = \frac{p^3(v_0^2 + gp) - 2gp^2x^2 - gx^4}{(p^2 + x^2)^2}$$

$$d) \ddot{y} = px^2 \frac{v_0x - gp}{(p^2 + 2px)^2}$$

28. Déterminer l'expression, en fonction de la seule variable x , de la composante N_x selon Ox de la réaction N.

$$a) N_x = \frac{mx}{p^2 - x^2} (v_0^2 + gp)$$

$$b) N_x = \frac{2mx}{(p^2 + 2px)^2} (v_0^2 - gp)$$

$$c) N_x = -\frac{2m}{(p+x)^3} (2v_0^2 + gp)$$

$$d) N_x = -mp^2 \frac{x}{(p^2 + x^2)^2} (v_0^2 + 2gp)$$

29. Déterminer l'expression, en fonction de la seule variable x , de la composante N_y selon Oy de la réaction N.

$$a) N_y = \frac{mp^3}{(p^2 + x^2)^2} (v_0^2 + 2gp)$$

$$b) N_y = \frac{mpx^2}{(p^2 - x^2)^2} (v_0^2 + gp)$$

$$c) N_y = \frac{2mp}{(p+x)^2} (2v_0^2 - gp)$$

$$d) N_y = \frac{2mpx^2}{(p^2 + 2px)^2} (v_0^2 + 2gp)$$

30. L'orientation de N indique si le mobile peut rester sur son support.

a) N est toujours orienté dans la concavité de la parabole.

b) N n'est orienté dans la concavité de la parabole que sur une partie de la trajectoire de P.

c) L'orientation de N est compatible avec un mouvement de P sur son support.

d) L'orientation de N est incompatible avec un mouvement de P sur son support.