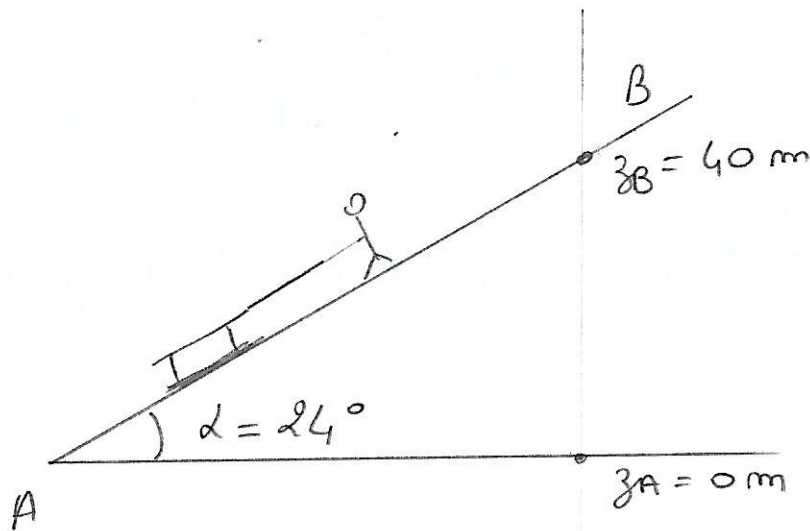
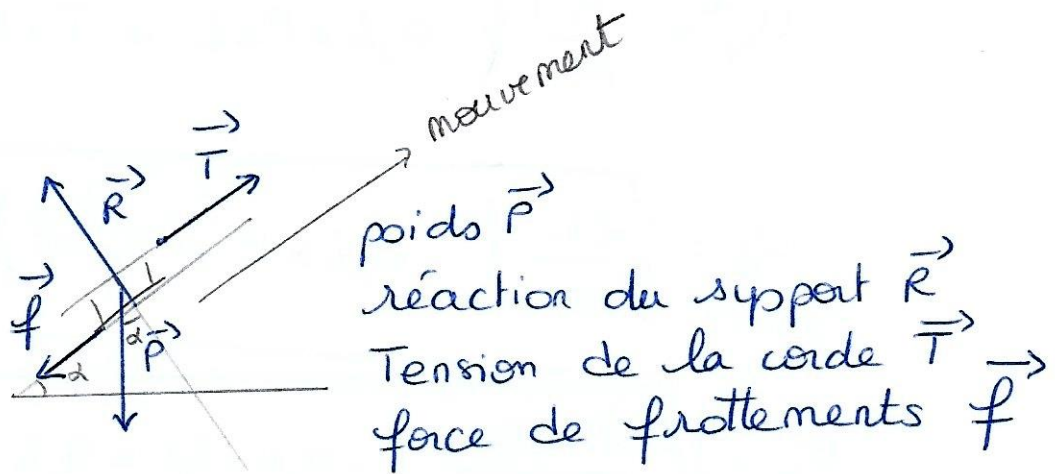


- AP Energie Correction -



1) forces:



$$\begin{aligned}
 2) \quad W_{AB}(\vec{P}) &= \vec{P} \cdot \vec{AB} = P \times AB \times \cos(\alpha + 90) \\
 &= P \times L \times \cos 114 \\
 &= -0,4 \times P \times L
 \end{aligned}$$

$$W_{AB}(\vec{T}) = \vec{T} \cdot \vec{AB} = T \times AB \times \cos 0 = T \times L$$

$$W_{AB}(\vec{f}) = \vec{f} \cdot \vec{AB} = f \times AB \times \cos 180 = -f \times L$$

$$W_{AB}(\vec{R}) = \vec{R} \cdot \vec{AB} = R \times AB \times \cos 90 = 0 \text{ J}$$

3) Théorème de l'énergie cinétique

$$\Delta E_{c_{AB}} = \sum_{L, \text{ toutes les forces}} W_{AB}(\vec{F})$$

$$\frac{1}{2} m v_B^2 - \frac{1}{2} m v_A^2 = W_{AB}(\vec{P}) + \underbrace{W_{AB}(\vec{R})}_{=0} + W_{AB}(\vec{T}) + W_{AB}(\vec{f})$$

$v_A = 0 \text{ m/s}$
car à l'arrêt

$$\frac{1}{2} m v_B^2 = -0,4 \times P \times L + T \times L - f \times L$$

$$v_B^2 = \frac{2}{m} (-0,4 \times P \times L + T \times L - f \times L)$$

$$v_B = \sqrt{\frac{2L}{m} (-0,4 \times P + T - f)} \quad \text{avec } P = m \times g$$

$$v_B = \sqrt{\frac{2 \times 100}{3,0} (-0,4 \times 30 \times 9,8 + 16,8 - 5,0)}$$

$$v_B = 1,6 \text{ m/s}$$

$$v_B = 1,6 \times 3,6 = 5,8 \text{ km/h}$$

$$\frac{m}{s} \xrightarrow{\times 10^{-3}} \frac{km}{h} \Rightarrow \frac{10^{-3}}{\frac{1}{3600}} = 10^{-3} \times 3600 = 3,6$$

$$\times \frac{1}{3600} \rightarrow \frac{1h}{?} \rightarrow 3600s$$

$$? \rightarrow 1s$$

4) Comme des forces non conservatives s'exercent sur le système (\vec{T} , \vec{R} et \vec{f}) alors l'énergie mécanique ne se conserve pas.