

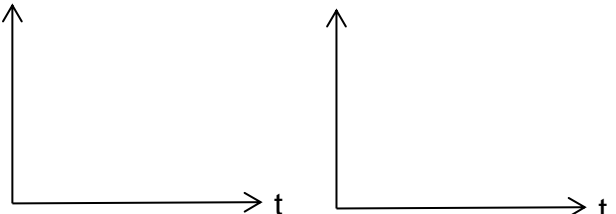
Nombre dérivé, fonction dérivée... des maths à la mécanique

<p><b>En mathématiques :</b> On considère une fonction notée <math>f</math> qui à <math>x</math> associe la valeur <math>f(x)</math></p> <p>La variable est .....</p>	<p><b>En mécanique :</b> On considère les fonctions notées <math>x, y</math> et <math>z</math> qui à <math>t</math> associent les valeurs notées .....</p> <p>La variable est .....</p>
<p>Donner la signification de <math>f'(a)</math></p>	<p>Donner la signification de la notation <math>\frac{dx(t_0)}{dt}</math></p>
<p>On donne <math>f(x) = a.x + b</math> où <math>a, b</math> sont des constantes</p> <p>Exprimer <math>f'(x) =</math></p>	<p>On donne <math>v_y(t) = g.t + v_0</math> Comment va-t-on noter « la dérivée de <math>v_y(t)</math> » ?</p> <p>Donner l'expression de la dérivée de <math>v_y(t)</math> :</p> <p>Que représente cette grandeur ?</p>
<p>On donne <math>f(x) = a.x^2</math> où <math>a</math> est une constante</p> <p>Exprimer <math>f'(x) =</math></p>	<p>On donne <math>x(t) = \frac{1}{2}gt^2</math></p> <p>Donner l'expression de la dérivée de <math>x(t)</math> :</p> <p>Que représente cette grandeur ?</p>
<p>On donne <math>f(x) = a.x^2 + b.x + c</math> où <math>a, b, c</math> sont des constantes</p> <p>Exprimer <math>f'(x) =</math></p>	<p>On donne <math>z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0.\sin(\alpha).t + z_0</math> Que représente <math>z_0</math> ?</p> <p>Donner l'expression de la dérivée de <math>z(t)</math> :</p> <p>Que représente cette grandeur ?</p>

En Mécanique, on va appliquer une méthode d'étude de la situation très précise (voir modèle).

Mathématiquement cela revient à connaître la fonction dérivée  $\frac{df(t)}{dt}$  et à rechercher la fonction  $f(t)$  : on recherche une primitive puis on prend en compte les conditions initiales.

Compléter et choisir la bonne réponse en justifiant le choix.

<p>1. On donne <math>\frac{dv_z(t)}{dt} = g</math> Une primitive est :</p> <p><input type="checkbox"/> <math>v_z(t) = 0</math>    <input type="checkbox"/> <math>v_z(t) = g.t</math>    <input type="checkbox"/> <math>v_z(t) = g.t + C</math> (<math>C</math> est une constante à définir)</p>	<p>2. On donne <math>\frac{dz(t)}{dt} = g \times t + v_0</math> Une primitive est :</p> <p><input type="checkbox"/> <math>z(t) = \frac{1}{2}gt^2 + v_0 \times t + C</math> <input type="checkbox"/> <math>z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \times t + C</math> <input type="checkbox"/> <math>z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0 \times t</math> <input type="checkbox"/> <math>z(t) = -g</math> (<math>C</math> est une constante à définir)</p>
<p>Représenter ci-dessous, l'allure de <math>a_z(t)</math> et <math>v_z(t)</math></p> 	<p>Représenter ci-dessous, l'allure de <math>v_z(t)</math> et <math>z(t)</math></p> 