

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

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

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.

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