

#### Exercice n°4 : barème

<b>S'approprier</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– schéma de la situation</li> <li>– attribution de symboles aux différentes grandeurs</li> </ul>		<b>/ 2</b>
<b>Analyser</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– système étudié, référentiels galiléen / non galiléen</li> <li>– choix des coordonnées cartésiennes</li> <li>– caractérisation du freinage du camion (accélération, équation paramétrique de la vitesse, durée et distance de freinage) (2 pts)</li> <li>– caractérisation du non basculement</li> <li>– bilan des forces sur la caisse dans le référentiel non galiléen</li> <li>– proposition d'utiliser le TMC en RNG</li> </ul>		<b>/ 7</b>
<b>Réaliser</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– expressions correctes des moments des forces</li> <li>– nullité du moment de la réaction au point de contact</li> <li>– projection correcte des vecteurs</li> <li>– écriture correcte du TMC au point de contact</li> <li>– caractérisation de l'équilibre à un angle <math>\theta</math></li> <li>– écriture de la condition de basculement</li> <li>– conclusion du problème : distance minimale de freinage</li> </ul>		<b>/ 7</b>
<b>Valider</b>	Tout commentaire pertinent		<b>/ 2</b>
<b>Communiquer</b>	Rédaction		<b>/ 2</b>

#### Exercice n°4 : barème

<b>S'approprier</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– schéma de la situation</li> <li>– attribution de symboles aux différentes grandeurs</li> </ul>		<b>/ 2</b>
<b>Analyser</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– système étudié, référentiels galiléen / non galiléen</li> <li>– choix des coordonnées cartésiennes</li> <li>– caractérisation du freinage du camion (accélération, équation paramétrique de la vitesse, durée et distance de freinage) (2 pts)</li> <li>– caractérisation du non basculement</li> <li>– bilan des forces sur la caisse dans le référentiel non galiléen</li> <li>– proposition d'utiliser le TMC en RNG</li> </ul>		<b>/ 7</b>
<b>Réaliser</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– expressions correctes des moments des forces</li> <li>– nullité du moment de la réaction au point de contact</li> <li>– projection correcte des vecteurs</li> <li>– écriture correcte du TMC au point de contact</li> <li>– caractérisation de l'équilibre à un angle <math>\theta</math></li> <li>– écriture de la condition de basculement</li> <li>– conclusion du problème : distance minimale de freinage</li> </ul>		<b>/ 7</b>
<b>Valider</b>	Tout commentaire pertinent		<b>/ 2</b>
<b>Communiquer</b>	Rédaction		<b>/ 2</b>