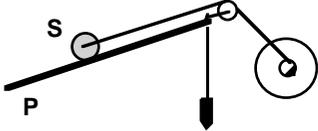


DEROULEMENT DE SEQUENCE

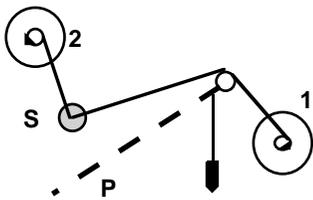
LE PLAN INCLINE

CLASSE: 1 BEP

0 5 10 15 20 25 30 35 40 45 50 55 60

CONTENU des ACTIVITES	présentation: poursuivre l'étude de syst. à 3 actions: cas d'un solide pesant maintenu sur un plan incl. (sans frottem.) Déterminer les caract. de l'act. du plan incliné.	<p>Réalisation du 1^e montage</p>  <p>première série d'hypothèses sur caract. action du plan inc. Relever des caractéristiques connues</p>	<p>Etude du montage 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> -tableau de bilan des actions: (plus ou moins complet) -tracé du dynamique pour les actions connues 	<p>suite au dynamique</p> <p>2^e série hypoth. sur les caractér. action du plan inc sur le solide S.</p>	<p>Regroupement:</p> <p>mise au point du disposi. pour le montage 2</p>	<p>Proposer un dispositif expérimental pour valider les hyp. (schéma, liste, mode op.)</p>
	MODE de travail	lancement par le PROFESSEUR	manip. ELEVES par groupe hypothèses: individuel + classe	ELEVES groupe/individ.	ELEVES individuel	PROF. élèves

60 65 70 75 80 85 90 95 100 105 110 115 120

CONTENU des ACTIVITES	<p>Réalisation du 2^e montage</p>  <p>relever l'intensité indiquée par le dynamomètre 2 et les autres caractéristiques connues</p>	<ul style="list-style-type: none"> -comparaison avec les données fournies par le dynamique. -proposition de rédaction pour une loi sur les caractéristiques de l'action d'un plan incliné sur un solide ... 	Rédaction de la trace écrite	Exercices d'application	Rang ^t du mat.
	MODE de travail	ELEVES par groupes	PROF. + ELEVES groupe classe	PROFESSEUR	ELEVES PROF.

OBJECTIFS:

- à partir de l'équilibre d'un cylindre placé sur un plan incliné (sans frott.) déduire les caractéristiques de l'action de ce plan incliné
- établir une loi pour un solide en équilibre soumis à 3 actions.

PRE-REQUIS:

- tableau de bilan des actions
- construction d'un dynamique

REMARQUES:

- TP précédent: solide non pesant suspendu à 3 dynamomètres.
- la manipulation B doit être réalisée avec soin et précision.