

Correction : Modélisation des actions mécaniques s'exerçant sur un système

<p>A Système étudié : le ballon de rugby qui tombe</p> <p>1 Diagramme objets-interactions :</p>		
<p>B Système étudié : la balle de tennis qui est frappée</p> <p>1 Diagramme objets-interactions :</p>		
<p>C Système étudié : le swiss-ball posé sur le sol</p> <p>1 Diagramme objets-interactions :</p>		
<p>A Système étudié : le ballon de rugby qui tombe</p> <p>2 Il n'y a qu'une action mécanique, celle de la Terre sur le ballon.</p> <p>3 Cette action a mis en mouvement le ballon dès qu'il a quitté les mains du joueur.</p> <p>› Synthèse</p> <p>4 Représentation :</p>	<p>B Système étudié : la balle de tennis qui est frappée</p> <p>2 Il y a deux actions : l'action de la Terre sur la balle et l'action de la raquette sur la balle.</p> <p>3 Ces actions modifient la vitesse et/ou la trajectoire de la balle.</p> <p>› Synthèse</p> <p>4 Représentation :</p>	<p>C Système étudié : le swiss-ball posé sur le sol</p> <p>2 Il y a trois actions : l'action de la Terre, du sol et de l'athlète sur le swiss-ball.</p> <p>3 Ces actions déforment le swiss-ball.</p> <p>› Synthèse</p> <p>4 Représentation :</p>