

## TD Mécanique - Eléments de correction

### PARTIE PFS

#### Exercice 2 :

**On isole A, G<sub>E</sub>, B :**

3 forces extérieures : Poids, réaction en A, réaction en B

PFS en projection suivant y :  $R_A + R_B - P = 0$

PFS en moment autour de z en A :

$$-(m + M) \cdot g \cdot L_2 + R_B \cdot (L_1 + L_2) = 0$$

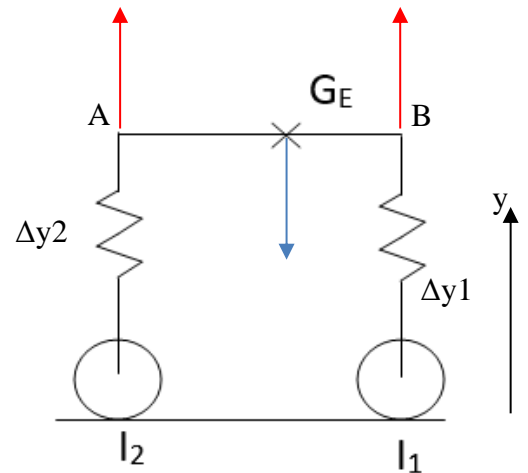
$R_B = -k \cdot \Delta y_1$  avec  $\Delta y_1 = y_1 - y_0$  ( $y_0$  longueur libre du ressort)

$R_A = -k \cdot \Delta y_2$

**Donc**  $\Delta y_1 = - (m + M) \cdot g \cdot L_2 / (k \cdot (L_1 + L_2))$

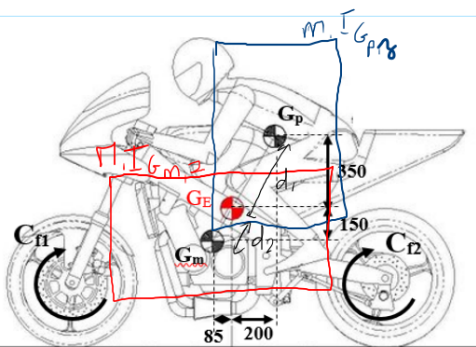
$\Delta y_2 = - (m + M) \cdot g \cdot L_2 / k \cdot (1 - L_2 / (L_1 + L_2))$

A.N : Si  $L_1 = L_2 = 0.7 \text{ m} \rightarrow \Delta y_1 = \Delta y_2 = 0.144 \text{ m}$



### PARTIE Moment d'inertie

**Exercice 2 :** Calcul de l'inertie totale et calcul de l'inertie d'un parallélépipède :



$$I_{G_E, z} = I_{G_p, z} + m \cdot d_1^2 + I_{G_m, z} + m \cdot d_2^2$$

Section constante suivant z donc :

$$I_{G_z} = \int_V r^2 dm = \rho \int_V r^2 dV = \rho \int_S \int_{-L/2}^{L/2} (x^2 + y^2) dx dy dz$$

$$I_{G_E, z} = \frac{90(0,13^2 + 0,04^2)}{12} + \frac{90(0,35^2 + 0,2^2)}{12} + \frac{210(0,05^2 + 0,15^2)}{12} + 210 \cdot (0,085^2 + 0,15^2)$$

$I_{G_E, z} = 78,5 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$

$$I_{G_z} = \rho \int_S \left( \int_{-L/2}^{L/2} x^2 dx \int_{-h/2}^{h/2} dy + \int_{-L/2}^{L/2} dx \int_{-h/2}^{h/2} y^2 dy \right) dz$$

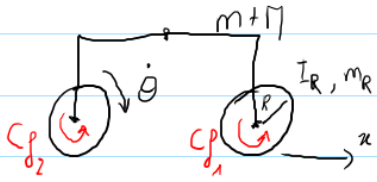
$$I_{G_z} = \rho \int_S \left( h \left[ \frac{x^3}{3} \right]_{-L/2}^{L/2} + L \left[ \frac{y^3}{3} \right]_{-h/2}^{h/2} \right) dz$$

$$I_{G_z} = \rho \int_S \left( \frac{h \cdot L^3}{12} + \frac{L \cdot h^3}{12} \right) dz = \rho \cdot \frac{L \cdot h}{\sqrt{}} \left( \frac{L^2}{12} + \frac{h^2}{12} \right)$$

donc  $I_{G_z} = m \cdot \frac{L^2 + h^2}{12}$  (avec  $m = \rho V$ )

**PARTIE PFS****Exercice 2 :**

On utilise le modèle simplifié ci-dessous (pas de suspensions)



$$E_k = \frac{1}{2}(m+M)\dot{x}^2 + 2 \times \left( \frac{1}{2} I_R \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} m_R \dot{x}^2 \right) ; E_p = 0$$

Rotation + translation des roues

Roulement sans glissement :  $\dot{x} = R \dot{\theta}$

$$\Rightarrow E_k = \frac{1}{2}(m+M)\dot{x}^2 + I_R \frac{\dot{x}^2}{R^2} + m_R \dot{x}^2 \quad I_R = m_R R^2 \text{ (cylindre creux)}$$

$$\Rightarrow \frac{dE_k}{dt} = (m+M)\dot{x}\ddot{x} + 2m_R\dot{x}\ddot{x} + 2m_R\ddot{x}\dot{x} = \dot{x}\ddot{x}(m+M+4m_R)$$

$$\sum P_{F_{ext}} = (c_{f1} + c_{f2}) \cdot \dot{\theta} = (c_{f1} + c_{f2}) \cdot \frac{\dot{x}}{R}$$

$$\frac{d(E_k + E_p)}{dt} = \sum P_{F_{ext}} - P_{F_{int}} \Rightarrow \ddot{x} = \frac{(c_{f1} + c_{f2})}{R \cdot (m+M+4m_R)}$$

On obtient  $\ddot{x} = -4.6 \text{ m/s}^{-2}$ .