

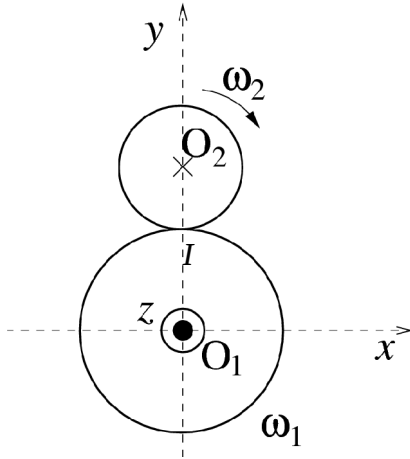
NOM :

Prénom :

Groupe :

Contrôle de mécanique du solide

Exercice 1 : Engrenages.

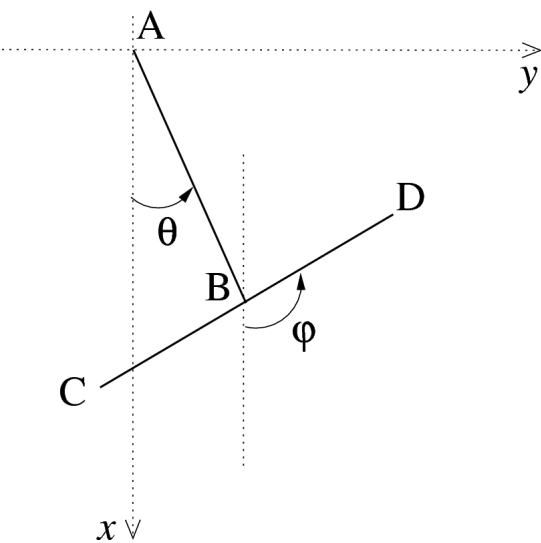


Deux roues de rayons R_1 et R_2 peuvent tourner autour de leurs axes fixes $(O_1; z)$ et $(O_2; z)$. $O_1O_2 = R_1 + R_2$. Soient ω_1 et ω_2 leurs vitesses angulaires respectives. Le sens de ω_2 est donné sur la figure. On suppose qu'il y a contact sans glissement entre les deux roues en I .

- a) Écrire les vecteurs rotation instantanée $\vec{\Omega}_1$ et $\vec{\Omega}_2$ des deux roues.
- b) Soit I_1 le point de la roue 1 qui coïncide à un instant t avec le point de contact I . En utilisant la formule de Varignon, déterminer le vecteur vitesse de I_1 en fonction de ω_1 et R_1 .
- c) Même question pour déterminer la vitesse de I_2 , point de la roue 2 coïncidant avec I en fonction de ω_2 et R_2 .
- d) En déduire la relation entre ω_1 , ω_2 , R_1 et R_2 .

Exercice 2 :

- 1) a) Montrer que le moment d'inertie J d'une barre de section négligeable (linéique) de longueur L , homogène de masse m , par rapport à son axe de symétrie (axe perpendiculaire à la barre passant par son milieu) est $J = mL^2/12$.
- b) Énoncer le théorème de Huygens. En déduire le moment J' de la barre par rapport à un axe perpendiculaire à la barre passant par une de ses extrémités.



- 2) Un pendule composé d'une tige AB de masse négligeable de longueur L et d'une barre homogène $L = CD$ de masse m et de milieu B. La barre AB peut tourner autour de l'axe fixe $(A; z)$ dans le référentiel $R(A, x, y, z)$. La barre CD est fixée à la barre AB en son milieu et elle peut tourner autour de l'axe $(B; z)$. Les positions des deux barres sont repérées par les angles θ et φ des barres par rapport à l'axe $(A; x)$.

Déterminer, en fonction de m , L , des dérivées temporelles $\dot{\theta} = \frac{d\theta}{dt}$, $\dot{\varphi} = \frac{d\varphi}{dt}$:

- a) Le moment cinétique barycentrique de la barre CD.
- b) Le moment cinétique par rapport à A de la barre CD dans $R(A, x, y, z)$.
- c) L'énergie cinétique de la barre CD dans $R(A, x, y, z)$.