

	PC/mob	SON	Vidéo		PC/mob	SON	Vidéo		PC/mob	SON	Vidéo		PC/mob	SON	Vidéo				
ALFARO Johan				FRAIXANET Fat				IPAVEC Valentin				MEHIDI JAWAD				PIPY Logan			
ANDRIANIAZY T				GASPARD Anto				KANDIL Kamal				MAROT Anthon				PORLIER Marcc			
BOUHALLOUFA				HADDAOUI NOL				LE BLANC Adry				NOEL Nicolas				SABEUR Mohan			
BOURAGBA MA				HADOUANE Yoi				M'DERE Younot				NOGALES Mel				YANG Wallan			
DAYRE Yannis				HAPPE Benjami															

1. Décrire les ddl et en déduire le torseur des actions transmissibles des liaisons suivantes :

1.1 - Encastrement de centre O →  

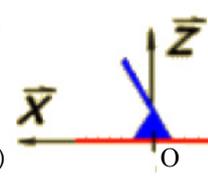
	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_O = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_O$$

dans l'espace

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_O = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_O$$

dans le plan (x,z)



1.2 - appui-plan de normale z →  

	T	R
x		
y		
z		

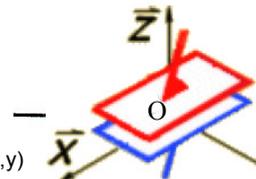
$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_O = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_O$$

dans l'espace

	T	R
x		
y		
z		

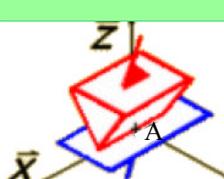
$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_O = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_O$$

dans le plan (x,y)



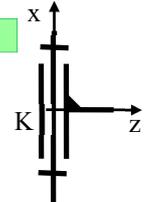
1.3 - linéaire rectiligne d'axe x →  

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_A = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_A$$


1.4 - pivot d'axe y →  

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_K = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_K$$


1.4 - ponctuelle de normale x →  

	T	R
x		
y		
z		

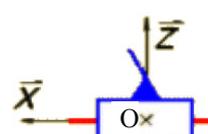
$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_O = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_O$$

(dans l'espace)

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_O = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_O$$

(dans le plan (y,z))



1.5 - linéaire rectiligne d'axe z →  

	T	R
x		
y		
z		

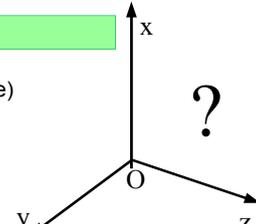
$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_O = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_O$$

(dans l'espace)

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_O = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_O$$

(dans le plan (x,y))



2. Soit un tube (1) retenu en équilibre par 2 câbles (2) et (5) :

2.1. Ecrire le torseur de l'action de la gravité sur (1) en G : →  

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_G = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_G$$

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_G = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_G$$

	T	R
x		
y		
z		

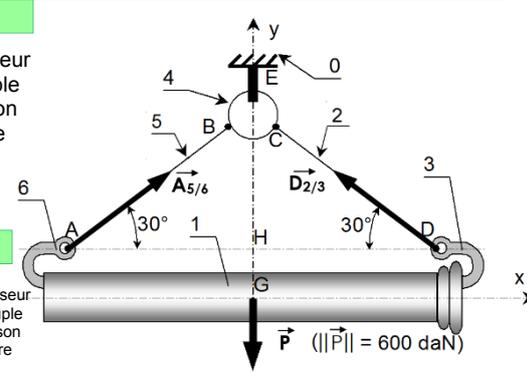
$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_G = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_G$$

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_G = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_G$$

Notation      éléments de réduction      Coordonnées littérales (facultatif)      Coordonnées numériques

- glisseur
- couple
- liaison
- autre



2.2 De même, écrire le torseur de l'action de (2) sur (3) en D : →  

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_D = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_D$$

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_D = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_D$$

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_D = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_D$$

	T	R
x		
y		
z		

$$\left\{ \tau_{1/2} \right\}_D = \left\{ \begin{matrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{matrix} \right\}_D$$

- glisseur
- couple
- liaison
- autre

### 3 TORSEUR DANS L'ESPACE (INTERSIDERAL)

La liaison en D entre le sol (0) et le fût (1) une liaison encastrement. Le poids de la charge P en G est de 2000 N.

1)- Exprimer le torseur de l'action de la gravité sur la charge en G.

→

$$\left\{ \begin{matrix} \bullet \\ \\ \\ \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet \\ \\ \bullet \\ \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \end{matrix} \right\}$$

2)- Le transporter en D.

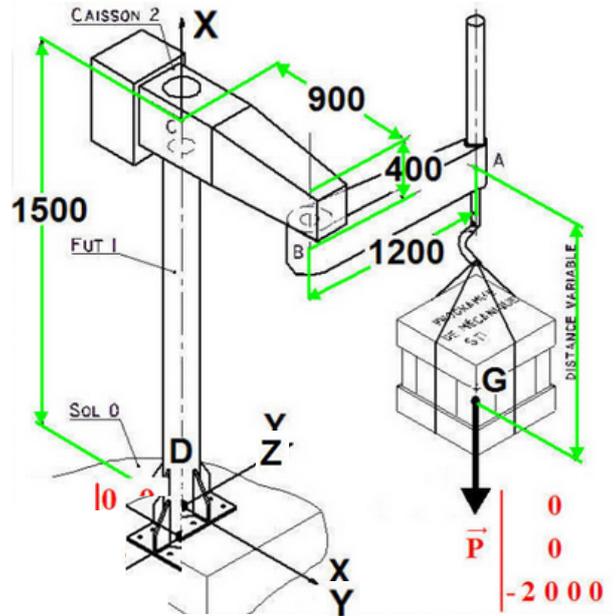
→

$$\overrightarrow{M_D(P)} =$$

3)- Exprimer le torseur de l'action de (0) sur (1) en D.

→

$$\left\{ \begin{matrix} \bullet \\ \\ \\ \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet \\ \\ \bullet \\ \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \end{matrix} \right\}$$



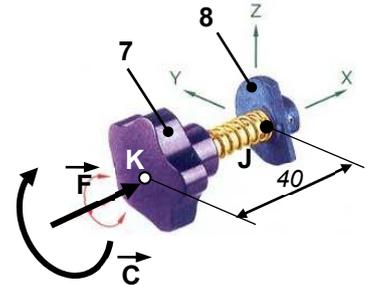
### 4 TORSEUR DANS L'ESPACE 2

L'action de l'opérateur sur (7) en K est modélisée ci-contre.

1)- Exprimer son torseur en K.

→

$$\left\{ \begin{matrix} \bullet \\ \\ \\ \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet \\ \\ \bullet \\ \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \\ \bullet & \bullet \end{matrix} \right\}$$



2)- Le transporter en J.

→

$$\overrightarrow{M_J(F)} =$$