

TRANSPORT D'UN TORSEUR EN DIFFERENTS POINTS

Un torseur étant défini en un point A, sa valeur au point B est telle que :

- ⇒ La résultante \vec{R} ne change pas
- ⇒ Le moment résultant en B soit tel que :

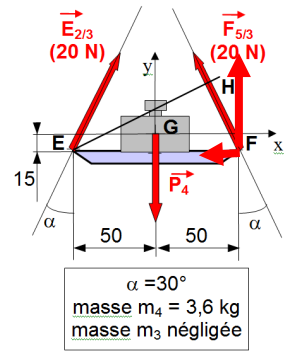
$$\vec{M}_B(\vec{R}) = \vec{M}_A(\vec{R}) + \vec{BA} \wedge \vec{R}$$

(Formule du transport du moment)

Remarque : ces deux torseurs représentent la même action mécanique,

$$\left\{ T_{0/1} \right\}_A = \left\{ \begin{matrix} \vec{R} \\ \vec{M}_A \end{matrix} \right\}_A$$

$$\left\{ T_{0/1} \right\}_B = \left\{ \begin{matrix} \vec{R} \\ \vec{M}_B = \vec{M}_A + \vec{BA} \wedge \vec{R} \end{matrix} \right\}_B$$



Plateau de pesée

$$\Rightarrow \text{calculer } \vec{M}_E(\vec{F}_{5/3}) = M_F(\vec{F}_{5/3}) + \vec{EF} \wedge \vec{F}_{5/3} = 0 + \begin{vmatrix} 100 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} \wedge \begin{vmatrix} -20 \sin 30^\circ \\ +20 \cos 30^\circ \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1732 \text{ N.mm} \end{vmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{calculer } \vec{M}_E(\vec{P}_4) = \vec{M}_G(\vec{P}_4) + \vec{EG} \wedge \vec{P}_4 = 0 + \begin{vmatrix} 50 \\ 15 \\ 0 \end{vmatrix} \wedge \begin{vmatrix} 0 \\ -3,6 \times 9,81 \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 1732 \text{ N.mm} \end{vmatrix}$$

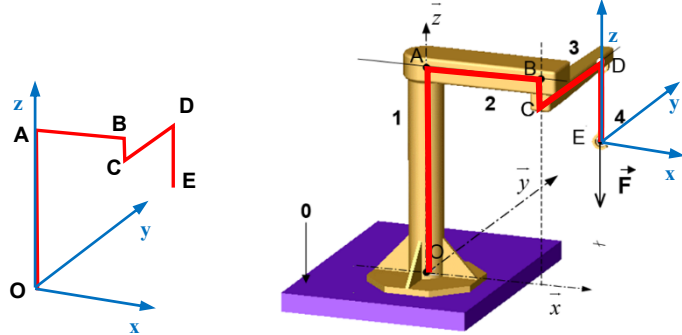
Charge suspendue en E :

Distances en mm : OA=3200, AB=1500, BC=320, CD=2000, DE=680
Charge maximale à soulever F=10.000N. Encastrement en O.

$$\text{Calculer } \vec{M}_O(\vec{F}) = \vec{M}_E(\vec{F}) + \vec{OE} \wedge \vec{F} = \begin{vmatrix} 1500 \\ 2000 \\ 2200 \end{vmatrix} \wedge \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ -10.000 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -20.10^6 \\ +15.10^6 \\ 0 \end{vmatrix}$$

Avec $\vec{OE} = \vec{OA} + \vec{AB} + \vec{BC} + \vec{CD} + \vec{DE}$

$$= \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 3200 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1500 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ -320 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 \\ +2000 \\ 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ -680 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1500 \\ 2000 \\ 2200 \end{vmatrix}$$

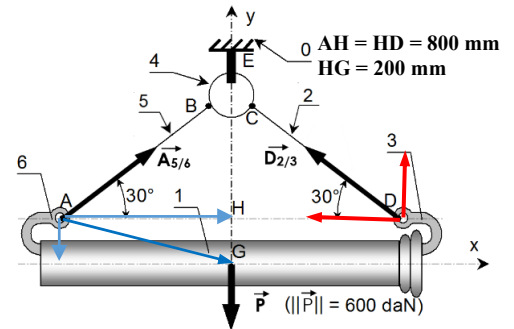


Soit un tube (1) retenu en équilibre par 2 câbles (2) et (5) :

Calculer $\vec{M}_A(\vec{D}_{2/3})$ ainsi que $\vec{M}_A(\vec{P})$:

$$\vec{M}_A(\vec{D}_{2/3}) = \vec{M}_D(\vec{D}_{2/3}) + \vec{AD} \wedge \vec{D}_{2/3} = \begin{vmatrix} 1600 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} \wedge \begin{vmatrix} -D \cdot \cos 30^\circ \\ +D \cdot \sin 30^\circ \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 800 \cdot D \end{vmatrix}$$

$$\vec{M}_A(\vec{P}) = \vec{M}_G(\vec{P}) + \vec{AG} \wedge \vec{P} = \begin{vmatrix} 800 \\ -200 \\ 0 \end{vmatrix} \wedge \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ -600 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ -480.000 \text{ daN.mm} = -4800 \text{ N.m} \end{vmatrix}$$



Potence d'atelier 2

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. Définir le torseur de l'action de la gravité sur la charge en G:

$$\left\{ \begin{matrix} \vec{T}_{gr/ch} \end{matrix} \right\}_G = \left\{ \begin{matrix} \vec{P} \\ \vec{M}_G(\vec{P}) \end{matrix} \right\}_G = \left\{ \begin{matrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ -m \cdot g & 0 \end{matrix} \right\}_G = \left\{ \begin{matrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ -2000 & 0 \end{matrix} \right\}_G$$

Transport en D.

$$\vec{M}_D(\vec{P}) = \vec{M}_G(\vec{P}) + \vec{DG} \wedge \vec{P} = \begin{vmatrix} 900 \\ 1200 \\ 300 \end{vmatrix} \wedge \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ -2000 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -2,4 \cdot 10^6 \text{ N.mm} \\ -1,8 \cdot 10^6 \\ 900 \times 0 - 1200 \times 0 = 0 \end{vmatrix}$$

$$\vec{DG} = \vec{DC} + \vec{CE} + \vec{EB} + \vec{BA} + \vec{AG} = \begin{vmatrix} 0 & 900 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & +1200 & 0 & 0 \\ 1500 & 0 & -400 & 0 & -800 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 900 \\ 1200 \\ 300 \end{vmatrix}$$

$\vec{AC} = \vec{AB} + \vec{BC}$

