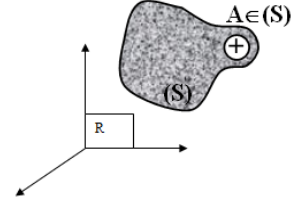


Synthèse dynamique des systèmes de solides 2

I. Expression de l'énergie cinétique d'un solide

$$E_c(S/R) = \frac{1}{2} \cdot \{V(S/R)\} \otimes \{C(S/R)\} \quad \text{A point fixe :}$$

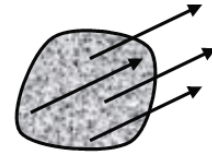
$$E_c(S/R) = \frac{1}{2} \cdot (\vec{V}(A, S/R) \cdot \vec{R}_c(S/R) + \vec{\sigma}(A, S/R) \cdot \vec{\Omega}(S/R))$$



Cas particuliers :

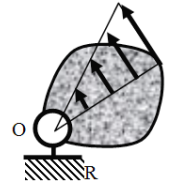
✚ Mouvement de translation de S/R

$$E_c(S/R) = \frac{1}{2} \cdot m \cdot \vec{V}^2(G, S/R)$$



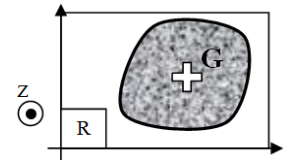
✚ Mouvement de rotation autour d'un axe (O,z) fixe dans R

$$E_c(S/R) = \frac{1}{2} \cdot I_{(O,\vec{z})}(S) \cdot \vec{\Omega}^2(S/R)$$



✚ Mouvement plan de S/R :

$$E_c(S/R) = \frac{1}{2} \cdot [m \cdot \vec{V}^2(G, S/R) + I_{(G,\vec{z})}(S) \cdot \vec{\Omega}^2(S/R)]$$



II. Puissance d'une action mécanique.

Cas du solide :

$$P(\text{action} \rightarrow S/R) = \{\mathcal{T}(\text{action} \rightarrow S)\} \otimes \{V(S/R)\}$$

$$P(\text{action} \rightarrow S/R) = \vec{V}(A \in S/R) \cdot \vec{F} + \vec{\Omega}(S/R) \cdot \vec{M}(A)$$

Cas de l'action de la pesanteur sur un solide (S)

$$P(\text{pes} \rightarrow S/R) = -m \cdot g \cdot \vec{z} \cdot \vec{V}(G \in S/R) = -m \cdot g \cdot \dot{z}_G$$

Cas de l'action d'un moteur un solide (S) : $P(\text{mot} \rightarrow S/R) = C_m \cdot \omega_m$

Puissance des inter-efforts

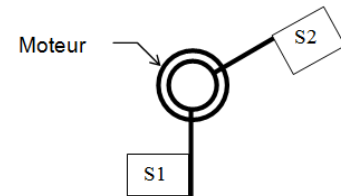
$$P(S2 \leftrightarrow S1) = P(S2 \rightarrow S1/R) + P(S1 \rightarrow S2/R)$$

$$P(S2 \leftrightarrow S1) = \{\mathcal{T}_{S2 \rightarrow S1}\} \otimes \{\mathcal{V}_{S1/S2}\}$$

Une liaison parfaite ne dissipe pas d'énergie : $P(S1 \leftrightarrow S2) = 0$.

Cas d'un moteur

$$P(S1 \overset{MOTEUR}{\leftrightarrow} S2) = \vec{C}(\text{moteur} \rightarrow S2) \cdot \vec{\Omega}(S2/S1)$$



Cas du contact ponctuel : $P(S1 \leftrightarrow S2) \neq 0$ si

$$P(S2 \leftrightarrow S1) = \left\{ \begin{array}{c} N_{12} \cdot \vec{n} + T_{12} \cdot \vec{t} \\ \vec{0} \end{array} \right\}_M \otimes \left\{ \begin{array}{c} \vec{\Omega}(S2/S1) \\ \vec{V}(M \in S2/S1) \end{array} \right\}_M$$

$$P(S2 \leftrightarrow S1) = (N_{12} \cdot \vec{n} + T_{12} \cdot \vec{t}) \cdot \vec{V}(M \in S2/S1) = \vec{T}_{12} \cdot \vec{V}(M \in S2/S1)$$

Rappel : $\vec{V}(M \in S2/S1) \cdot \vec{n} = 0$

$P(S1 \leftrightarrow S2) \neq 0$ si $T_{12} \neq 0$ et $\vec{V}(M \in S2/S1) \cdot \vec{t} = 0$

III. Théorème de l'énergie cinétique

Cas d'un seul solide : $\frac{d}{dt} E_c(S/R) = P(\bar{S} \rightarrow S/R)$

Cas d'un ensemble matériel (Σ) : $\frac{d}{dt} E_c(\Sigma/R) = P(\bar{\Sigma} \rightarrow \Sigma/R) + P(\text{int } \Sigma)$

IV. Travail d'une action mécanique sur un système matériel.

$$W_{t_1}^{t_2}(\text{action} \rightarrow \Sigma/R) = \int_{t_1}^{t_2} P(\text{action} \rightarrow \Sigma/R) dt$$

V. Rendement d'un mécanisme : $P_{\text{sortie}} = \eta \cdot P_{\text{entrée}} \quad \eta \leq 1$