

(Q1) (Q2) Rotule + linéaire annulaire (sphère cylindre) en //
 ⇒ liaison pivot.

(Q3) Mécanisme = chaîne fermée, 1 roue mobile, 1 roue paramétrique

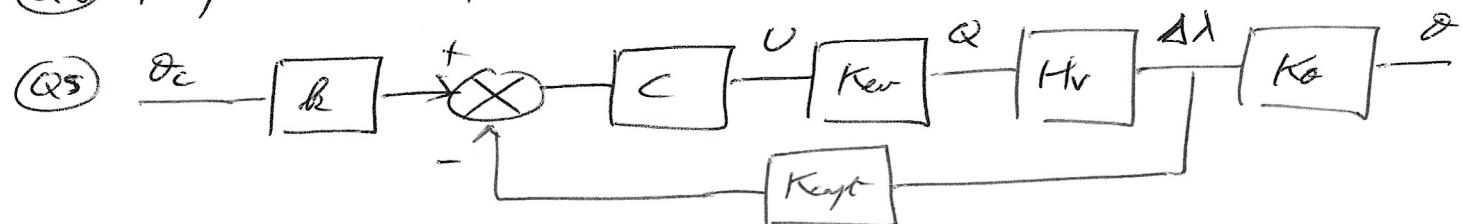
(Q4) Fermeture géométrique $\Rightarrow \lambda = \sqrt{(l + \epsilon_m \theta)^2 + (d - \epsilon_a \theta)^2}$

(Q5) θ de $\frac{\pi}{5} \text{ à } -\frac{\pi}{5} \Rightarrow \Delta \theta = 152 \text{ mm}$

(Q6) Courbe $\Rightarrow k_\theta = 0,008 \text{ rad/mm}$

(Q7) Vénin $\xrightarrow{Q} [H_v] \xrightarrow{\Delta \lambda} H_v(\lambda) = \frac{1}{S_p}$

(Q8) Kapt = 120 V/m



$$(Q9) H(\lambda) = \frac{\theta}{\theta_c} = \frac{\frac{b}{Kapt}}{1 + \frac{s}{C K_{fb} K_a K_{apt}}} = \frac{K}{1 + T \lambda}$$

$$(Q10) H(\lambda) = \frac{\theta}{\theta_c} = \frac{\frac{b}{Kapt}}{1 + \frac{s}{C K_{fb} K_a K_{apt}}} = \frac{K}{1 + T \lambda}$$

(Q11)

$$K = \frac{Kapt}{K_a}$$

$$(Q12) K = \frac{Kapt}{K_a}$$

(Q13) Prends car $K = 1$

(Q14) $t_{5\%} = 3T$, on voit $t_{5\%} = 21 \Rightarrow C > 0,0125$

$$(Q15) Courbe \Rightarrow H_{av} = \frac{K_{fb}}{1 + T_{av} \lambda} = \begin{cases} K_{fb} = 0,0105 \text{ m}^3 \text{s}^{-1} \text{V}^{-1} \\ T_{av} = 0,02 \text{ s} \end{cases}$$

$$(Q16) H(\lambda) = \frac{\frac{CK_{apt}K_{fb}}{s}}{\lambda(1 + T_{av} \lambda)} = \frac{130}{\lambda(1 + 0,02 \lambda)}$$

Bode donne' \rightarrow 1 camme $\omega = 50$ (pour $\varphi = -135^\circ$)

$$\left| \begin{array}{l} \text{vecte -20 puis -40} \\ \text{vecte -50 puis -180} \end{array} \right| \quad \left| \begin{array}{l} \text{par asymptote} \\ |H| = \frac{130}{\omega} \\ |H| = 1 \text{ pour } \omega = 130 \end{array} \right|$$

② (Q17) Bode donne' (FTB0) $\Rightarrow \text{Re} = \infty$ et $\vartheta_{\text{c}} = 32^\circ$ (stable)

(Q18) On voit $\text{Re} = 60^\circ$, pour $\vartheta = -120^\circ$; $C_{\text{dB}} = 12$

\Rightarrow Il faut $20 \log C = -12 \Rightarrow C = 0,25$

(Q19) FTBF 2^e ordre, $K=1$; $w = 40,8$; $\beta = 0,61$

(Q20) Tableau $\Rightarrow t_{\text{SY}} \cdot w = 5 \Rightarrow t_{\text{SY}} = 9,125 \text{ s} > 0,2 \text{ s}$

(Q21) Peut --.

(Q22) On voit le train (2+3), soumis à 2 forces \Rightarrow support (AB)

(Q23) On voit le train (1) soumis à : Frein, Gradient, Chute

(Q24) Chute = 0 \Rightarrow Gradient = $F_{\text{ex}} \times \cos \frac{\pi}{6} = \frac{F_e}{\sqrt{2}}$
 $\Rightarrow F = \frac{C_m \sqrt{2}}{e} = 122500 \text{ N}$

(Q25) Frein = $k(l_0 - l_f) \Rightarrow l_0 = \frac{F}{k} + l_f = 550 \text{ mm}$

(Q26) Frouaison = $F_{\text{frouaison}} + k \Delta \lambda = 172500 \text{ N}$

(Q27) $\tau = 200 \text{ bars}$; $F = \tau S = \pi \frac{D^2 - d^2}{4} = 201000 \text{ N}$

(Q28) $E_c = \frac{1}{2} m_2 \dot{\lambda}^2 + \frac{1}{2} \cdot I_1 \cdot \dot{\theta}^2$

(Q29) $\dot{\theta} = k_0 \dot{\lambda} = k_0 \dot{x} \Rightarrow E_c = \frac{1}{2} (m_2 + k_0^2 \cdot I_1) \dot{x}^2 = \frac{1}{2} m_g \dot{x}^2$

(Q30) PRD $\Rightarrow \ddot{x}_2 = -\mu \dot{x}_2 - k(x - l_0)$

(Q31) Info --

(Q32) $\Delta \lambda = 0,15 \text{ m}$ ($de - 0,1 \approx 0,1$) $\Rightarrow \Delta t = 0,23 \text{ s} < 0,4 \text{ s}$

$V = 1,05 \text{ m/s} > 0,5 \text{ m/s}$

(Q33) Info --

(Q34) $\Delta \lambda = 0,15 \text{ m}$ ($de - 0,1 \approx 0,1$) $\Rightarrow \Delta t = 0,25 \text{ s} < 0,4 \text{ s}$
 $V = 0,5 \text{ m/s} < 0,5 \text{ m/s}$ OK