



ACTIONS MÉCANIQUES

À savoir par cœur !

v1.1

Lycée Richelieu - 64, rue Georges Sand - 92500 Rueil-Malmaison - Académie de Versailles

1 Modélisation des Actions Mécaniques

1.1 Actions mécaniques et outil torseur

Modèle local	Modèle global	Forme générale du torseur des AM
$\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\} = \left\{ \begin{array}{l} \int_{\tau} d\vec{F}_{1 \rightarrow 2} \\ \int_{\tau} \vec{PM} \wedge d\vec{F}_{1 \rightarrow 2} \end{array} \right\}$	$\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{R}_{\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\}} \\ M_P\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\} \end{array} \right\}$	$\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\} = \left\{ \begin{array}{ll} X_{12} & L_{12} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{array} \right\}_{(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})}$

1.2 Changement de point d'un torseur

$$\vec{M}_B\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\} = \vec{M}_A\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\} + \vec{BA} \wedge \vec{R}\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\}$$

2 Géométrie des masses

- Centre de masse : $\vec{OG} = \frac{1}{m} \int_V \vec{OM}.dm$
- Barycentre : $\vec{OG} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^n m_i \vec{OG}_i$
- Coordonnées cartésiennes : $dS = dxdy$
- Coordonnées polaires : $dS = r dr d\theta$
- Théorèmes de Guldin :
 - 1^{er}th. de Guldin : $S = 2\pi.L.r_g$
 - 2^{em}th. de Guldin : $V = 2\pi.S.r_g$

3 Théorèmes et principes

3.1 Principe des actions réciproques

$$\{\mathcal{T}_{1 \rightarrow 2}\} = -\{\mathcal{T}_{2 \rightarrow 1}\}$$

3.2 Principe Fondamental de la Statique (PFS)

$$\text{PFS : } \left\{ \sum \{\mathcal{T}_{ext \rightarrow S}\} = \{0\} \right\} \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{Th. de la résultante statique : } \sum \vec{R}\{\mathcal{T}_{ext \rightarrow S}\} = \vec{0} \\ \text{Th. du moment statique (en A) : } \sum \vec{M}_A\{\mathcal{T}_{ext \rightarrow S}\} = \vec{0} \end{array} \right.$$

3.3 Problème plan

Pour un problème plan (dans (\vec{x}, \vec{y})) :

$$P \begin{pmatrix} X_{12} & L_{12} \\ Y_{12} & M_{12} \\ Z_{12} & N_{12} \end{pmatrix}_{(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})} \iff P \begin{pmatrix} X_{12} & / \\ Y_{12} & / \\ / & N_{12} \end{pmatrix}_{(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})}$$

3.4 Degré d'hyperstatisme

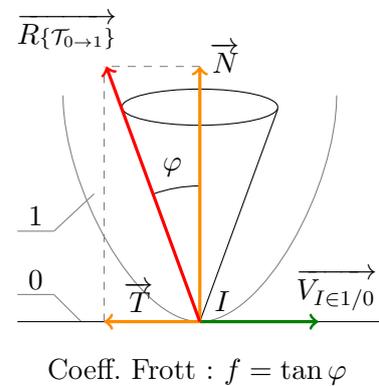
h donné par : $m - h = I_c - E_c$ ou $m - h = E_s - I_s$ avec $m = m_u + m_i$

4 Frottements - Lois de Coulomb

Frottement : $\vec{V}_{I \in 1/0} \neq \vec{0} \rightarrow$ La résultante est sur le cône de frottement, et : $\|\vec{T}\| = f \cdot \|\vec{N}\|$;

Adhérence : $\vec{V}_{I \in 1/0} = \vec{0} \rightarrow$ La résultante est quelque part dans le cône de frottement, et s'oppose à la tendance au mouvement : $\|\vec{T}\| < f \cdot \|\vec{N}\|$;

Équilibre strict : $\vec{V}_{I \in 1/0} = \vec{0} \rightarrow$ La résultante est sur le cône de frottement, et s'oppose à la tendance au mouvement : $\|\vec{T}\| = f \cdot \|\vec{N}\|$;



5 Démarche de résolution d'un problème de statique

- **Étape 1** : Isoler un solide ou un ensemble de solides (E).
- **Étape 2** : Identifier le type de problème (plan, spatial, symétrie...).
- **Étape 3** : Faire l'inventaire des Actions Mécaniques Extérieures (IAME) appliquées au(x) solide(s) isolé(s) (cf. graphe des liaisons).
- **Étape 4** : **Énoncer** le PFS.
- **Étape 5** : Écrire les équations scalaires nécessaires à la résolution du problème.

6 Statique graphique

- **Cas d'un solide soumis à 2 AME** : ces deux actions sont égales en norme et opposées. Leur support mutuel est la droite qui passe par les points d'application des 2 actions.
- **Cas d'un solide soumis à 3 AME** :
 - Leurs supports sont concourants (ils se coupent en un même point)
 - Leur somme vectorielle est nulle (le triangle des forces - ou dynamique des forces - est fermé)