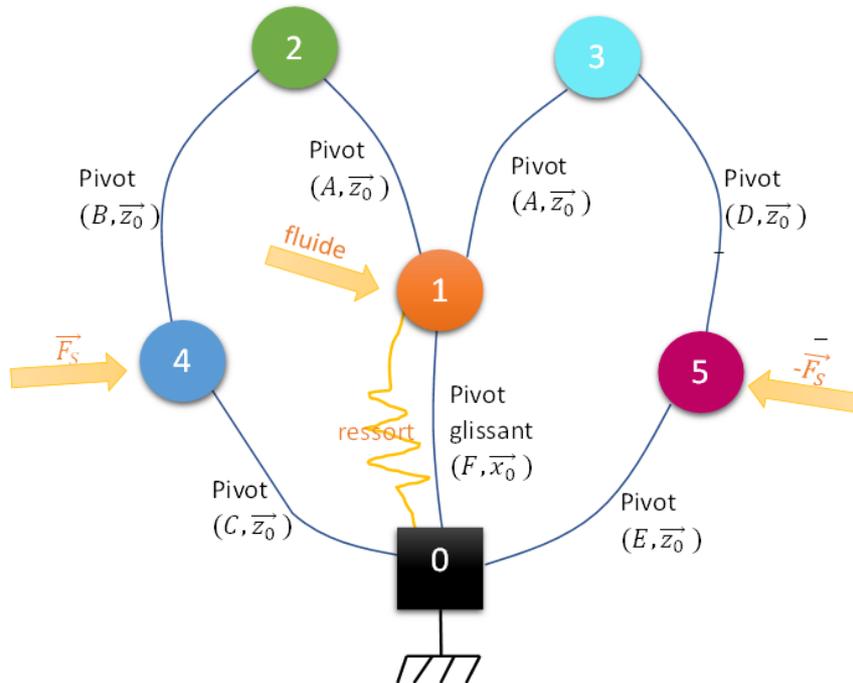


Correction IE1 Statique - Pince schraders-below

Graphe des liaisons



Remarque générale : Les torseurs seront notés en colonne dans la base 0

1. Question préliminaire : Action mécanique de pression sur 1

La pression étant uniforme sur l'ensemble du disque, on a $\vec{F}_p = p * S$, et par symétrie, les moments élémentaires se compensent au centre du disque. Ainsi :

$$\{F_{fluide \rightarrow 1}\} = \begin{Bmatrix} X_p & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_G \quad \text{avec } X_p = p\pi \frac{D^2}{4}$$

Action mécanique du ressort sur 1 :

D'après les données de l'énoncé : $F_{R/1} = -K\Delta L - F_o$

Et le torseur s'écrit, en A, ou tout autre point de l'axe (A, \vec{x}_0) :

$$\{F_{R \rightarrow 1}\} = \begin{Bmatrix} F_{R/1} & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{A,G}$$

2. Bilan inconnues:

Inconnues	2D
6 pivots	12
1 pivot glissant (glissière)	2
Pression p	1
	15

3. PFS appliqué à 2 au point A

Bilan des Actions Mécaniques Extérieures à 2 :

- Action de 4 sur 2 en B : liaison pivot d'axe (B, \vec{z}_0)

$$\{F_{4 \rightarrow 2}\} = \begin{Bmatrix} X_{42} & - \\ Y_{42} & - \\ - & 0 \end{Bmatrix}_B = \begin{Bmatrix} X_{42} & - \\ Y_{42} & - \\ - & (e-a)Y_{42} - \left(b + \frac{d}{2}\right)X_{42} \end{Bmatrix}_A$$

- Action de 1 sur 2 en A : liaison pivot d'axe (A, \vec{z}_0)

$$\{F_{1 \rightarrow 2}\} = \begin{Bmatrix} X_{12} & - \\ Y_{12} & - \\ - & 0 \end{Bmatrix}_A$$

PFS en A :

$$\begin{cases} X_{42} + X_{12} = 0 & (R2x) \\ Y_{42} + Y_{12} = 0 & (R2y) \\ (e-a)Y_{42} - \left(b + \frac{d}{2}\right)X_{42} = 0 & (M2z) \end{cases}$$

4. PFS appliqué à 1 au point A

Bilan des Actions Mécaniques Extérieures à 1 :

- L'action du ressort sur 1 : $\{F_{R \rightarrow 1}\} = \begin{Bmatrix} F_{R/1} & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{A,G,O_0}$ où $F_{R/1} = -K\Delta L - R_o$

- L'action du fluide sur 1 : $\{F_{fluide \rightarrow 1}\} = \begin{Bmatrix} X_p & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_{G,A}$ avec $X_p = p\pi \frac{D^2}{4}$

- L'action de 3 sur 1 : liaison pivot d'axe (A, \vec{z}_0)

$$\{F_{3 \rightarrow 1}\} = \begin{Bmatrix} X_{31} & - \\ Y_{31} & - \\ - & 0 \end{Bmatrix}_A$$

- L'action de 2 sur 1 : $\{F_{2 \rightarrow 1}\} = -\{F_{1 \rightarrow 2}\}$ (déjà exprimée)

- L'action de 0 sur 1 : liaison pivot glissant d'axe (F, \vec{x}_0)

$$\{F_{0 \rightarrow 1}\} = \begin{Bmatrix} 0 & - \\ Y_{01} & - \\ - & N_{01} \end{Bmatrix}_A$$

PFS en A :

$$\begin{cases} X_p + F_{R/1} + X_{31} - X_{12} = 0 & (R1x) \\ Y_{01} + Y_{31} - Y_{12} = 0 & (R1y) \\ N_{01} = 0 & (M1z) \end{cases}$$

5. PFS appliqué à 4 au point C

Bilan des Actions Mécaniques Extérieures sur 4 :

- L'action de 2 sur 4 : $\{F_{2 \rightarrow 4}\} = -\{F_{4 \rightarrow 2}\}$

$$\{F_{2 \rightarrow 4}\} = \begin{Bmatrix} -X_{42} & - \\ -Y_{42} & - \\ - & 0 \end{Bmatrix}_B = \begin{Bmatrix} -X_{42} & - \\ -Y_{42} & - \\ - & bX_{42} + aY_{42} \end{Bmatrix}_C$$

- L'action de 0 sur 4 : Liaison pivot d'axe (C, \vec{z}_0)

$$\{F_{0 \rightarrow 4}\} = \begin{pmatrix} X_{04} & - \\ Y_{04} & - \\ - & 0 \end{pmatrix}_c$$

- L'action de **S** sur **4** en H : $\{F_{S \rightarrow 4}\} = \begin{pmatrix} 0 & - \\ F_S & - \\ - & 0 \end{pmatrix}_H = \begin{pmatrix} 0 & - \\ F_S & - \\ - & cF_S \end{pmatrix}_c$

PFS en C :

$$\begin{cases} -X_{42} + X_{04} = 0 & (R4x) \\ -Y_{42} + Y_{04} + F_S = 0 & (R4y) \\ bX_{42} + aY_{42} + cF_S = 0 & (M4z) \end{cases}$$

6. X_p en fonction de **S** et $F_{R/2}$

En raison de la symétrie du système, on vérifie les équations suivantes

$$\begin{aligned} (i) X_{31} &= X_{21} & (ii) Y_{31} &= -Y_{21} & (iii) Y_{01} &= 0 \\ (iv) X_{24} &= X_{35} & (v) Y_{04} &= -Y_{05} & (vi) X_{04} &= X_{05} & (vii) Y_{24} &= -Y_{35} \end{aligned}$$

On injecte les résultats donnés dans nos équations :

$$\begin{cases} X_{42} + X_{12} = 0 & (R2x) \\ Y_{42} + Y_{12} = 0 & (R2y) \\ (e-a)Y_{42} - \left(b + \frac{d}{2}\right)X_{42} = 0 & (M2z) \end{cases} \quad \begin{cases} X_p + F_{R/1} - 2X_{12} = 0 & (R1x) \\ 0 = 0 & (R1y) \\ 0 = 0 & (M1z) \end{cases}$$

$$\begin{cases} -X_{42} + X_{04} = 0 & (R4x) \\ -Y_{42} + Y_{04} + F_S = 0 & (R4y) \\ bX_{42} + aY_{42} + cF_S = 0 & (M4z) \end{cases}$$

On injecte (M2z) dans (M4z) : $\left(b + a \frac{b+\frac{d}{2}}{e-a}\right)X_{42} + cF_S = 0$

En y injectant (R2x) : $-\left(b + a \frac{b+\frac{d}{2}}{e-a}\right)X_{12} + cF_S = 0$

Enfin, on injecte cette équation dans (R1x) : $X_p + F_{R/2} - 2c \left(b + a \frac{b+\frac{d}{2}}{e-a}\right)^{-1} F_S = 0$

Finalement :

$$X_p = -F_{R/2} + 2c \left(\frac{e-a}{b(e-a) + a\left(b + \frac{d}{2}\right)} \right) F_S$$

7. **A.N :** $-F_{R/2} = K\Delta L + R_0 = 10 * 13 + 10 = 140N$

$$2c \left(\frac{e-a}{b(e-a) + a\left(b + \frac{d}{2}\right)} \right) F_S = 2 * 54 * \left(\frac{32-27}{10 * (32-27) + 27 * (10+11)} \right) * 80 = 70N$$

Donc : $X_p = 210N$

$$p = \frac{4X_p}{\pi D^2} = 218e^3 Pa = 2.18^5 N/m^2$$

8. Effort de 4 sur 0

- On isole 2 : solide soumis à 2 glisseurs. D'après le PFS, les deux forces seront égales en normes, opposées, et de même support (AB)
- On isole 4 : solide soumis à 3 glisseurs coplanaires

B.A.M.E	Direction	Norme
<u>S</u> sur <u>4</u>	Connue	Connue
<u>0</u> sur <u>4</u>	?	?
<u>2</u> sur <u>4</u>	(AB) <i>d'après isolement de 2</i>	?

Les 3 forces sont concourantes au point I_4 et le triangle des forces nous donne les sens et normes manquants.

9. Effort de 2 sur 1

- L'isolement de 1 et la connaissance de $\vec{F}_{24} = -\vec{F}_{42}$ nous donne $\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21} = -\vec{F}_{42}$,

10. Effort du fluide sur 1

- On isole 1 :

B.A.M.E	Direction	Norme
<u>2</u> sur <u>1</u>	Connue (AB)	Connue
<u>3</u> sur <u>1</u>	Déduite de F21 par symétrie	Déduite de F21 par symétrie
Ressort sur 1	Connue	connue
Fluide sur 1	Connue	?

On construit la somme vectorielle pour déterminer la force du fluide sur 1.

11. **AN : Effort du fluide sur 1** → avec l'échelle proposée, on trouve autour de 448N ±10%.

On remarque que la configuration proposée

CORRECTION PARTIE GRAPHIQUE

