

Dernière mise à jour	Détermination des actions	Denis DEFAUCHY
13/12/2017	dans les mécanismes statiques	Cours

# Détermination des actions dans les liaisons des mécanismes statiques

## Cours

Programme - Compétences		
A21	ANALYSER	Frontière de l'étude Milieu extérieur
B210	MODELISER	Modélisation plane
B213	MODELISER	Actions mécaniques : - modélisation locale, actions à distance et de contact - modélisation globale, torseur associé - lois de Coulomb - adhérence et glissement - résistance au roulement et au pivotement
B214	MODELISER	Liaisons: - géométrie des contacts entre deux solides - définition du contact ponctuel entre deux solides: roulement, pivotement, glissement, condition cinématique de maintien du contact - définition d'une liaison - liaisons normalisées entre solides, caractéristiques géométriques et repères d'expression privilégiés - torseur cinématique des liaisons normalisées - torseur des actions mécaniques transmissibles dans les liaisons normalisées - associations de liaisons en série et parallèle - liaisons cinématiquement équivalentes
C28	RESOUDRE	Principe fondamental de la statique Equilibre d'un solide, d'un ensemble de solides Théorème des actions réciproques Modèles avec frottement : arc-boutement

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

<b>A. Statique</b> .....	<b>5</b>
<b>A.I. Introduction</b> .....	<b>5</b>
<b>A.II. Outils mathématiques pour la statique</b> .....	<b>5</b>
A.II.1 Centres géométriques.....	5
A.II.1.a Préliminaires .....	5
A.II.1.b Segments .....	6
A.II.1.b.i Un segment .....	6
A.II.1.b.ii Un ensemble de segments .....	7
A.II.1.c Surfaces planes .....	8
A.II.1.c.i Une surface .....	8
A.II.1.c.ii Un ensemble de surfaces.....	8
A.II.1.d Volumes .....	9
A.II.1.d.i Un volume .....	9
A.II.1.d.ii Un ensemble de volumes .....	9
A.II.1.e Présence de symétries .....	10
A.II.2 Produit vectoriel et intégration.....	10
A.II.3 Intégrales sur une ligne, une surface ou un volume .....	11
A.II.3.a Préliminaires .....	11
A.II.3.b Coordonnées cartésiennes .....	11
A.II.3.c Coordonnées cylindriques.....	12
A.II.3.d Coordonnées sphériques .....	13
<b>A.III. Actions mécaniques</b> .....	<b>14</b>
A.III.1 Définition.....	14
A.III.2 Actions mécaniques .....	15
A.III.2.a Forces.....	15
A.III.2.a.i Force volumique .....	15
A.III.2.a.ii Force surfacique .....	15
A.III.2.a.iii Force linéique .....	16
A.III.2.a.iv Force ponctuelle .....	16
A.III.2.b Moments .....	17
A.III.2.b.i Introduction.....	17
A.III.2.b.ii Moment d'une force .....	18
A.III.2.b.iii Calcul d'un moment .....	19
A.III.2.b.iv Formule de Varignon .....	19
A.III.2.b.v Equiprojectivité du moment.....	20
A.III.2.b.vi Moment d'une répartition d'effort .....	21
• Répartition volumique d'effort.....	21
• Répartition surfacique d'effort .....	22
• Répartition linéique d'effort.....	23
A.III.3 Torseurs des actions mécaniques .....	24
A.III.3.a Notation sous forme de torseur .....	24
A.III.3.b Torseur d'actions mécaniques.....	24
A.III.3.b.i Action quelconque .....	24
A.III.3.b.ii Action constante.....	24
A.III.3.c Torseurs particuliers .....	25
A.III.3.c.i Torseur glisseur.....	25
A.III.3.c.ii Torseur couple .....	25

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

A.III.4 Somme d'actions mécaniques .....	25
<b>A.IV. Actions de liaisons .....</b>	<b>26</b>
A.IV.1 Torseurs statiques.....	26
A.IV.2 Liaisons normalisées parfaites .....	27
A.IV.2.a Liaisons en 3D .....	27
A.IV.2.b Liaisons en 2D.....	29
A.IV.2.c Remarques .....	30
<b>A.V. Contact .....</b>	<b>30</b>
A.V.1 Adhérence/frottement .....	31
A.V.1.a Adhérence .....	31
A.V.1.b Glissement.....	31
A.V.2 Définition du problème.....	32
A.V.3 Lois de Coulomb.....	33
A.V.4 Passage Local – Global .....	34
A.V.4.a Formules générales .....	34
A.V.4.b Cas du contact Plan/Plan en mouvement de translation .....	35
A.V.4.c Cas du contact ponctuel .....	35
A.V.5 Coefficients de frottement et d'adhérence .....	36
<b>A.VI. Résolution statique des mécanismes.....</b>	<b>37</b>
A.VI.1 Résolution analytique .....	37
A.VI.1.a Graphe des liaisons et actions mécaniques.....	37
A.VI.1.a.i Actions extérieures sur une pièce .....	37
A.VI.1.a.ii Interactions extérieures entre deux pièces .....	38
A.VI.1.b Isolement - Définition.....	39
A.VI.1.c Principe Fondamental de la Statique .....	40
A.VI.1.c.i Enoncé .....	40
A.VI.1.c.ii Résultats obtenus .....	40
A.VI.1.c.iii PFS et résultat attendu .....	41
A.VI.1.c.iv Démarche de résolution du système linéaire obtenu .....	41
A.VI.1.c.v Théorème des actions réciproques .....	42
• Enoncé .....	42
• Démonstration.....	42
A.VI.1.c.vi Théorème de superposition.....	42
A.VI.1.c.vii Stratégie d'isolement.....	43
A.VI.1.d PFS et chaînes ouvertes/fermées .....	44
A.VI.1.d.i Chaînes fermées.....	44
A.VI.1.d.ii Chaîne ouverte .....	45
A.VI.1.e Système linéaire obtenu .....	46
A.VI.1.e.i Isolements .....	46
A.VI.1.e.ii Equations – Inconnues .....	47
• Mécanismes 3D .....	47
• Mécanismes plans .....	47
• Remarque importante .....	47
A.VI.1.e.iii Rang – Mobilité - Hyperstatisme .....	48
A.VI.1.e.iv Solvabilité statique d'un mécanisme.....	49
A.VI.1.f Définition des torseurs au départ .....	49
A.VI.1.g Mise en œuvre pour chaque isolement.....	50

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

A.VI.1.h Choix de points et bases .....	51
A.VI.1.h.i Préliminaires – Choix initiaux .....	51
A.VI.1.h.ii Choix du point .....	52
A.VI.1.h.iii Choix de la base .....	52
A.VI.1.i Résolution .....	52
A.VI.2 Statique graphique .....	53
<b>A.VII. Liaisons équivalentes .....</b>	<b>54</b>
A.VII.1 Préliminaires .....	54
A.VII.1.a Méthode de choix du point .....	54
A.VII.1.b Méthode de choix de la base .....	55
A.VII.2 Analyse .....	55
A.VII.2.a Préliminaires .....	55
A.VII.2.b Décomposition du problème .....	55
A.VII.2.c Liaisons en série .....	56
A.VII.2.d Liaisons en parallèle .....	57
<b>A.VIII. Transformation du mouvement .....</b>	<b>58</b>
A.VIII.1 Transformation Rotation/Rotation .....	58
A.VIII.1.a Solution Engrenages .....	58
• Contact extérieur .....	58
• Contact intérieur .....	60
• Train d'engrenages .....	61
A.VIII.1.b Solution Poulie/Courroie .....	62
A.VIII.2 Transformation Rotation/Translation .....	63
A.VIII.2.a Solution Pignon/Crémaillère .....	63
A.VIII.2.b Solution Poulie/Courroie .....	64

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

# A. Statique

## A.I. Introduction

L'objet de ce chapitre traitant de la statique des solides indéformables est de déterminer les actions mécaniques (efforts, moments) transitant dans les liaisons d'un mécanisme en vue de le dimensionner. Nous nous limiterons à la seule détermination de ces actions pour des problèmes isostatiques (solvables).

Nous supposons toujours que les systèmes que nous étudions sont immobiles, d'où le terme « Statique ». En 2<sup>e</sup> année, nous traiterons de la « Dynamique » des solides, ce qui conduira à aller un peu plus loin que ce que nous verrons ici.

## A.II. Outils mathématiques pour la statique

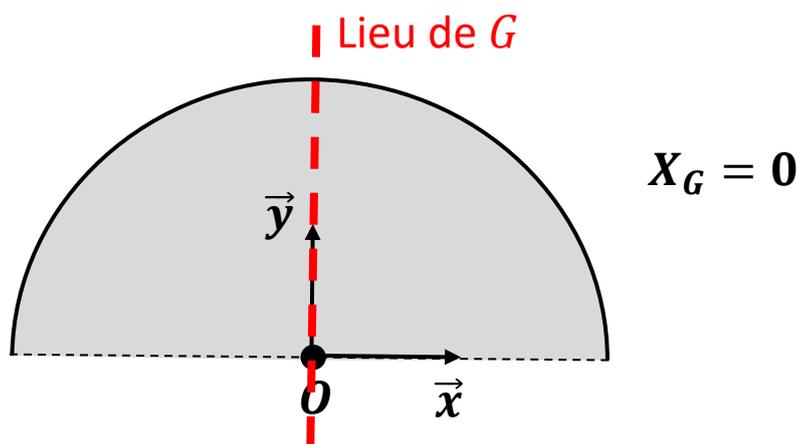
En statique, nous allons devoir déterminer la position de centres géométriques de lignes, surfaces et volumes. Par ailleurs, nous allons manipuler des intégrales de produits vectoriels. Nous allons donc ici donner quelques outils mathématiques utiles pour la suite.

### A.II.1 Centres géométriques

#### A.II.1.a Préliminaires

Lorsqu'il existe un élément de symétrie sur une géométrie, le centre géométrique appartient forcément à cet élément de symétrie.

Par exemple, le centre d'un demi disque est obligatoirement sur l'axe de symétrie  $(O, \vec{y})$



De même, le centre d'un cône appartient forcément à son axe de révolution.

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

## A.II.1.b Segments

### A.II.1.b.i Un segment

Soit un segment  $[AB]$



On appelle centre du segment  $[AB]$  le point  $G$  tel que :

$$\int_{[AB]} \overrightarrow{GP} dl = \vec{0}$$

où  $P$  est un point courant de  $[AB]$ .

Soit un repère  $(O, \vec{x})$  quelconque sur la droite support de  $[AB]$ . On a  $\overrightarrow{OP} = x\vec{x}$

La coordonnée  $X_G$  suivant  $\vec{x}$  du centre du segment  $[AB]$  de longueur  $L$  telle que  $\overrightarrow{OG} = X_G\vec{x}$  vaut

$$X_G = \frac{1}{L} \int_{[AB]} x dx$$

Démonstration :

$$\int_{[AB]} \overrightarrow{OP} dl = \int_{[AB]} \overrightarrow{OG} dl + \int_{[AB]} \overrightarrow{GP} dl = \int_{[AB]} \overrightarrow{OG} dl$$

$$\int_{[AB]} \overrightarrow{OG} dl = \overrightarrow{OG} \int_{[AB]} dl = L\overrightarrow{OG} = LX_G\vec{x}$$

$$\int_{[AB]} \overrightarrow{OP} dl = \int_{[AB]} x\vec{x} dx = \int_{[AB]} x dx\vec{x}$$

$$\Rightarrow \overrightarrow{OG} = X_G\vec{x} = \frac{1}{L} \int_{[AB]} x dx\vec{x}$$

Remarque : cette formule ne se limite pas à un unique segment,  $L$  représentant alors la longueur totale des segments intégrés.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.II.1.b.ii Un ensemble de segments

Soient  $n$  segments  $[S_i]$  alignés suivant la droite  $\Delta$ , de longueurs respectives  $L_i$  et de centres  $G_i$  de coordonnées  $X_i$  dans un repère  $(O, \vec{x})$  quelconque de  $\Delta$ .

Soit  $L_t$  la longueur totale d'intégration :  $L_t = \sum_{i=1}^n L_i$ . Le centre  $G$  de plusieurs segments alignés est un point d'abscisse  $X_G$  tel que :

$$X_G = \frac{1}{L_t} \int_{U[S_i]} x \, dx \quad ; \quad U[S_i] \text{ est l'union des segments } S_i$$

Si l'on connaît la position des centres  $G_i$  des  $n$  segments  $S_i$ , on a :

$$X_G = \frac{\sum_{i=1}^n L_i X_i}{\sum_{i=1}^n L_i}$$

Démonstration :

$$X_G = \frac{1}{L_t} \int_{U[S_i]} x \, dx = \frac{1}{L_t} \sum_{i=1}^n \int_{[S_i]} x \, dx = \frac{1}{L_t} \sum_{i=1}^n L_i X_i = \frac{\sum_{i=1}^n L_i X_i}{\sum_{i=1}^n L_i}$$

$$\text{avec } X_i = \frac{1}{L_i} \int_{[S_i]} x \, dx \Rightarrow \int_{[S_i]} x \, dx = L_i X_i$$

Remarques :

- Dans le cas de segments, ce calcul est très rarement appliqué
- Il est possible d'utiliser des longueurs négatives pour « enlever » une partie de segment

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.II.1.c Surfaces planes

#### A.II.1.c.i Une surface

Soit une surface plane  $S$ .

On appelle centre de la surface plane  $S$  le point  $G$  tel que :

$$\int_S \overrightarrow{GP} dS = \vec{0}$$

où  $P$  est un point courant de  $S$ .

Soit un repère  $(O, \vec{x}, \vec{y})$  quelconque sur la droite support de  $[AB]$ . On a :  $\overrightarrow{OP} = x\vec{x} + y\vec{y}$

Les coordonnées  $X_G$  suivant  $\vec{x}$  et  $Y_G$  suivant  $\vec{y}$  du centre de la surface plane  $S$  telle que  $\overrightarrow{OG} = X_G\vec{x} + Y_G\vec{y}$  valent :

$$\begin{cases} X_G = \frac{1}{S} \int_S x dS \\ Y_G = \frac{1}{S} \int_S y dS \end{cases}$$

Démonstration semblable au cas du segment.

#### A.II.1.c.ii Un ensemble de surfaces

Soient  $n$  surfaces  $S_i$  **coplanaires** dans le plan  $P$ , de surfaces respectives  $S_i$  et de centres  $G_i$  de coordonnées  $(X_i, Y_i)$  dans un repère  $(O, \vec{x}, \vec{y})$  quelconque de  $P$ .

Soit  $S_t$  la surface totale d'intégration :  $S_t = \sum_{i=1}^n S_i$ . Le centre  $G$  de plusieurs surfaces coplanaires est un point de coordonnées  $(X_G, Y_G)$  tel que :

$$\begin{cases} X_G = \frac{1}{S_t} \int_{US_i} x dS \\ Y_G = \frac{1}{S_t} \int_{US_i} y dS \end{cases} ; \quad US_i \text{ est l'union des surfaces } S_i$$

Si l'on connaît la position des centres  $G_i$  des  $n$  surfaces  $S_i$ , on a :

$$\begin{cases} X_G = \frac{\sum_{i=1}^n S_i X_i}{\sum_{i=1}^n S_i} \\ Y_G = \frac{\sum_{i=1}^n S_i Y_i}{\sum_{i=1}^n S_i} \end{cases}$$

Démonstration semblable au cas du segment.

Remarque : Il est possible d'utiliser des surfaces négatives pour « enlever » une partie de surface.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.II.1.d Volumes

#### A.II.1.d.i Un volume

Soit un volume  $V$ .

On appelle centre du volume  $V$  le point  $G$  tel que :

$$\int_V \overrightarrow{GP} dV = \vec{0}$$

où  $P$  est un point courant de  $S$ .

Soit un repère  $(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$  quelconque sur la droite support de  $[AB]$ . On a :  $\overrightarrow{OP} = x\vec{x} + y\vec{y} + z\vec{z}$

Les coordonnées  $X_G$  suivant  $\vec{x}$ ,  $Y_G$  suivant  $\vec{y}$  et  $Z_G$  suivant  $\vec{z}$  du centre du volume  $V$  telle que  $\overrightarrow{OG} = X_G\vec{x} + Y_G\vec{y} + Z_G\vec{z}$  valent :

$$\begin{cases} X_G = \frac{1}{V} \int_V x dV \\ Y_G = \frac{1}{V} \int_V y dV \\ Z_G = \frac{1}{V} \int_V z dV \end{cases}$$

Démonstration semblable au cas du segment.

#### A.II.1.d.ii Un ensemble de volumes

Soient  $n$  volumes  $V_i$ , de volumes respectifs  $V_i$  et de centres  $G_i$  de coordonnées  $(X_i, Y_i, Z_i)$  dans un repère  $(O, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$  quelconque de l'espace.

Soit  $V_t$  le volume total d'intégration :  $V_t = \sum_{i=1}^n V_i$ . Le centre  $G$  de plusieurs volumes est un point de coordonnées  $(X_G, Y_G, Z_G)$  tel que :

$$\begin{cases} X_G = \frac{1}{V_t} \int_{UV_i} x dV \\ Y_G = \frac{1}{V_t} \int_{UV_i} y dV \\ Z_G = \frac{1}{V_t} \int_{UV_i} z dV \end{cases} ; \quad UV_i \text{ est l'union des volumes } V_i$$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

Si l'on connaît la position des centres  $G_i$  des  $n$  volumes  $V_i$ , on a :

$$\begin{cases} X_G = \frac{\sum_{i=1}^n V_i X_i}{\sum_{i=1}^n V_i} \\ Y_G = \frac{\sum_{i=1}^n V_i Y_i}{\sum_{i=1}^n V_i} \\ Z_G = \frac{\sum_{i=1}^n V_i Z_i}{\sum_{i=1}^n V_i} \end{cases}$$

Démonstration semblable au cas du segment.

Remarque : Il est possible d'utiliser des volumes négatifs pour « enlever » une partie de volume.

### A.II.1.e Présence de symétries

Lorsqu'un segment, une surface ou un volume présentent un axe ou un plan de symétrie, le centre géométrique de l'entité étudiée appartient à l'élément de symétrie.

### A.II.2 Produit vectoriel et intégration

Soit  $\vec{a}$  un vecteur constant,  $V$  un volume,  $S$  une surface,  $\Gamma$  une portion de courbe et  $\vec{u}(P)$  un vecteur en un point  $P$  de  $V$ ,  $S$  ou  $\Gamma$ .

D'après la distributivité du produit vectoriel et la linéarité de l'intégrale, on a :

$$\int_V \vec{u}(P) \wedge \vec{a} dV = \int_V \vec{u}(P) dV \wedge \vec{a}$$

$$\int_S \vec{u}(P) \wedge \vec{a} dS = \int_S \vec{u}(P) dS \wedge \vec{a}$$

$$\int_\Gamma \vec{u}(P) \wedge \vec{a} dl = \int_\Gamma \vec{u}(P) dl \wedge \vec{a}$$

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

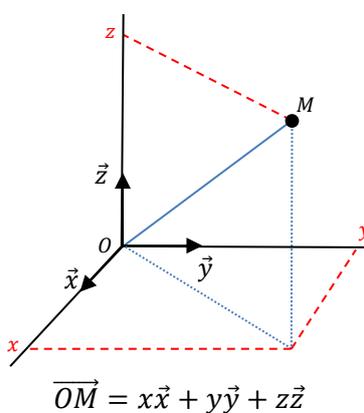
### A.II.3 Intégrales sur une ligne, une surface ou un volume

Nous allons avoir besoin de calculer des intégrales sur des lignes, surfaces et volumes. Voyons donc ici les outils dont nous allons avoir besoin.

#### A.II.3.a Préliminaires

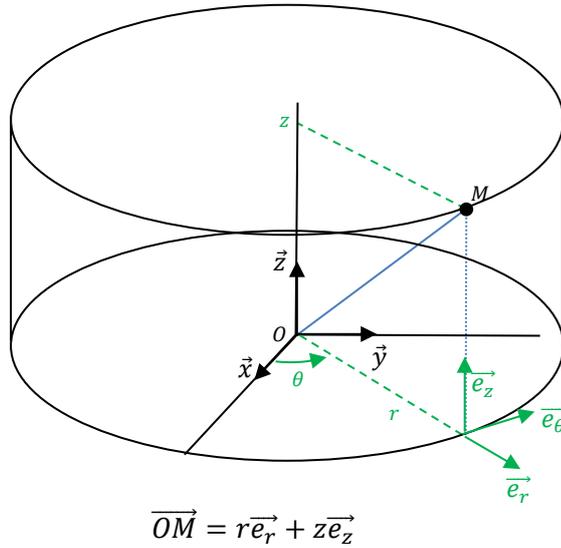
J'invite tout lecteur à se reporter au cours spécifique sur les intégrales constituées de quelques règles et d'exemples. Ce cours se limitera aux rappels importants des intégrales cartésiennes, cylindriques et sphériques.

#### A.II.3.b Coordonnées cartésiennes



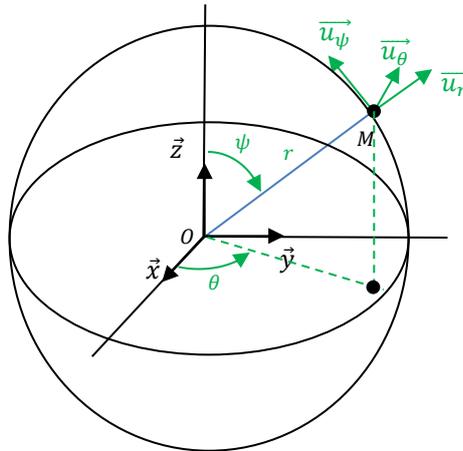
Longueur	Surface	Volume

### A.II.3.c Coordonnées cylindriques



Longueur	Surface	Volume
Circonférence cylindre 	Tranche de cylindre 	
Arrête cylindre $dl = dz$ 	Surface extérieure cylindre 	

### A.II.3.d Coordonnées sphériques



$$\vec{OM} = r\vec{u}_r$$

Longueur	Surface	Volume
Peu utilisé, revient à faire du cartésien (ligne) ou cylindrique (cercles)	$dS = R^2 \sin \psi \, d\theta \, d\psi$ <p style="text-align: center;"> <math>R \sin \psi \, d\theta</math>    <math>R \, d\psi</math> </p>	$dV = r^2 \sin \psi \, dr \, d\theta \, d\psi$ <p style="text-align: center;"> <math>R \sin \psi \, d\theta</math>    <math>R \, d\psi</math>  <math>dr</math> </p>

Attention :  $dS$  et  $dV$  sont positifs,  $\psi \in [0, \pi]$  uniquement

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

## A.III. Actions mécaniques

### A.III.1 Définition

Une action mécanique, souvent appelée « force », est un phénomène qui a la capacité de déformer un corps ou de changer sa vitesse ou sa trajectoire dans un référentiel Galiléen.

On distingue trois grands types d'actions :

- Les actions volumiques à distance (gravité, forces électromagnétiques)
- Les actions surfaciques de contact (contact réel entre deux solides ou un solide et un fluide)
- Les actions linéiques et ponctuelles (modèle d'un contact réel entre deux solides)

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

## A.III.2 Actions mécaniques

Une action mécanique est la donnée de deux éléments :

- Une force
- Un moment

Elle s'applique sur un corps, que ce soit sur son volume  $V$ , sa surface  $S$ , une ligne ou en un point.

### A.III.2.a Forces

Une action mécanique est composée d'une force représentée par un vecteur (direction, sens, longueur) exprimée en Newton ( $N$ ).

On appelle résultante d'une force volumique, surfacique ou linéique la force « totale » générée par l'ensemble des forces sur le volume, la surface ou la ligne considérés.

#### A.III.2.a.i Force volumique

Une force volumique  $d\vec{F}$  est une force par unité de volume et s'exprime en  $N \cdot m^{-3}$  issue généralement de l'attraction gravitationnelle ou de forces électromagnétiques. On la note souvent  $f(P)$  et elle possède une direction  $\vec{u}(P)$  en tout point  $P$  de coordonnées  $(x, y, z)$  tel que :

$$d\vec{F} = f(P)\vec{u}(P)dV$$

Soit un volume  $V$  quelconque, on peut calculer la résultante  $F$  de l'action volumique :

$$\vec{F} = \int_V d\vec{F} = \int_V f(P)\vec{u}(P)dV$$

Si la direction  $\vec{u}$  et la valeur  $f$  de l'effort volumique étudié sont constants sur le volume, on a :

$$\vec{F} = fV\vec{u}$$

#### A.III.2.a.ii Force surfacique

Une force surfacique  $d\vec{F}$  est une force par unité de surface et s'exprime en  $N \cdot m^{-2}$  ou  $Pa$  (Pascal). Elle est associée à un contact entre deux solides ou entre un solide et un fluide. On la note souvent  $p(P)$  telle que :

$$d\vec{F} = -p(P)\vec{dS}$$

$p(P)$  est appelé « pression en  $P$  ».

$\vec{dS}$  est un vecteur de norme  $dS$ , élément de surface autour du point  $P$  et de direction  $\vec{n}(P)$ , vecteur normal sortant de la surface du corps étudié :

$$\vec{dS} = dS\vec{n}(P)$$

Soit une surface  $S$  quelconque, on peut calculer la résultante  $F$  de l'action surfacique :

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

$$\vec{F} = \int_S (-p(P)d\vec{S}) = - \int_S p(P)d\vec{S}$$

Si la direction  $\vec{n}$  est constante (surface plane) et la valeur  $p$  de la pression aussi, on a :

$$\vec{F} = -pS\vec{n}$$

Remarque :  $1 \text{ bar} = 10^5 \text{ Pa}$

### **A.III.2.a.iii Force linéique**

Une force linéique ( $k(P)$  en  $N.m^{-1}$ ) est une force par unité de longueur et s'exprime en  $N.m^{-1}$ . Elle est le résultat :

- Soit d'un modèle de contact entre deux solides indéformables
- Soit d'une simplification d'une force surfacique ou volumique pour traiter un modèle simplifié

On la note souvent  $k(P)$  telle que :

$$d\vec{F} = -k(P)d\vec{l}$$

$d\vec{l} = dl\vec{n}(P)$ ,  $dl$  étant un élément de longueur autour du point  $P$  et  $\vec{n}(P)$  la normale sortante en  $P$ . La résultante vaut alors :

$$\vec{F} = \int_{\Gamma} d\vec{F} = - \int_{\Gamma} k(P)\vec{n}(P)dl$$

Si la direction  $\vec{n}$  est constante (droite) et la valeur  $k$  de la répartition aussi, on a sur un segment de longueur  $L$ :

$$\vec{F} = -kL\vec{n}$$

Remarque : Une force linéique n'existe pas dans la réalité car il n'existe pas de solides indéformables, et tout contact s'établit sur une petite surface par l'intermédiaire d'une pression. Un modèle linéique induit la présence (fausse) d'une pression infinie au contact, mais permet toutefois de rendre compte de l'effet de la force concernée. Si la pression au contact est recherchée, on pourra alors étudier le contact au niveau local (théorie de Hertz) connaissant la force qui transite.

### **A.III.2.a.iv Force ponctuelle**

Une force ponctuelle est une force « simple », qui est le résultat :

- Soit d'un modèle de contact entre deux solides indéformables
- Soit d'une simplification d'une force linéique, surfacique ou volumique pour traiter un modèle simplifié dans lequel on fait apparaître de simples forces plutôt que leur répartition

Remarque : la remarque pour le contact linéique est aussi valable dans le cas de la force ponctuelle qui n'existe pas dans la réalité.

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

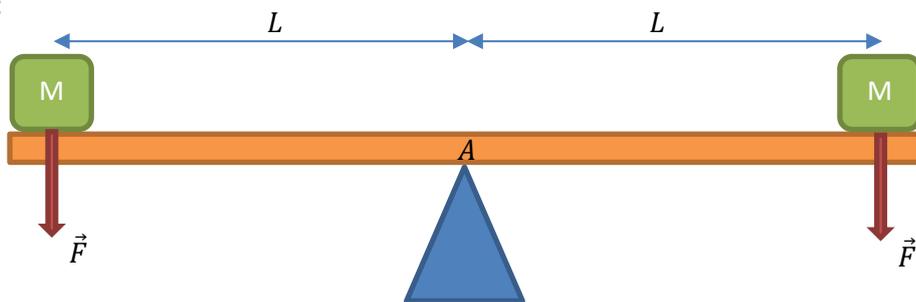
### A.III.2.b Moments

#### A.III.2.b.i Introduction

Lorsqu'une force s'applique sur un solide, le point d'application de cette force induit un effet différent sur la pièce sollicitée, un effet qui est proportionnel à une distance, qui tend à « faire tourner » la pièce sollicitée et qui dépend du lieu où s'applique cette force et de sa direction. On parle souvent d'« effet levier ». La grandeur qui caractérise cet effet est le « moment ».

Un moment est une grandeur exprimée en  $N.m$ . C'est le produit d'une force par une distance.

Prenons l'exemple d'une pièce en équilibre sous l'action de deux masses égales à une même distance du centre  $A$  :

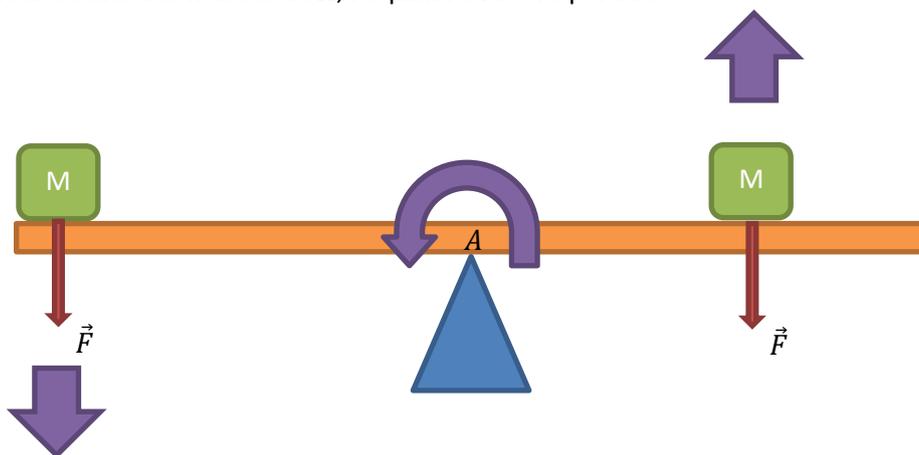


La force qui s'applique sur chaque masse vaut  $\vec{F} = -Mg\vec{z}$  où  $g$  est l'accélération de la pesanteur.

On devine aisément que l'action au contact en  $A$  est opposée aux poids des deux masses et vaut :

$$\vec{F}_A = 2Mg\vec{z}$$

Les deux masses étant identiques, et les distances (bras de levier) aussi, la situation d'équilibre existe. Si l'on rapproche l'une des masses de  $A$ , l'équilibre va être perdu :

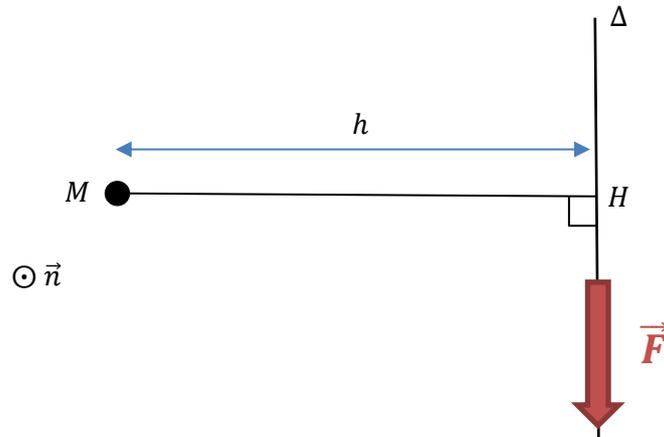


L'origine du basculement est une différence de moment des deux forces  $F$ . L'action en  $A$  s'oppose toujours au poids des deux forces et ne change pas de valeur ( $\vec{F}_A = 2Mg\vec{z}$ ), mais il existe une « force en rotation », appelée moment, qui tend à faire basculer l'ensemble vers la gauche.

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

### A.III.2.b.ii Moment d'une force

Soit une force  $\vec{F}$  de support la droite  $\Delta$  et un point  $M$  quelconque de l'espace :



Le bras de levier de la force  $\vec{F}$  au point  $M$  est la distance de  $M$  à la droite  $\Delta$ , c'est-à-dire la distance  $MH = h$  où  $H$  est la projection orthogonale de  $M$  sur  $\Delta$ .

Soit  $\vec{n}$  le vecteur orthogonal au plan contenant  $\Delta$  passant par  $M$  et orienté comme présenté sur la figure ci-dessus.

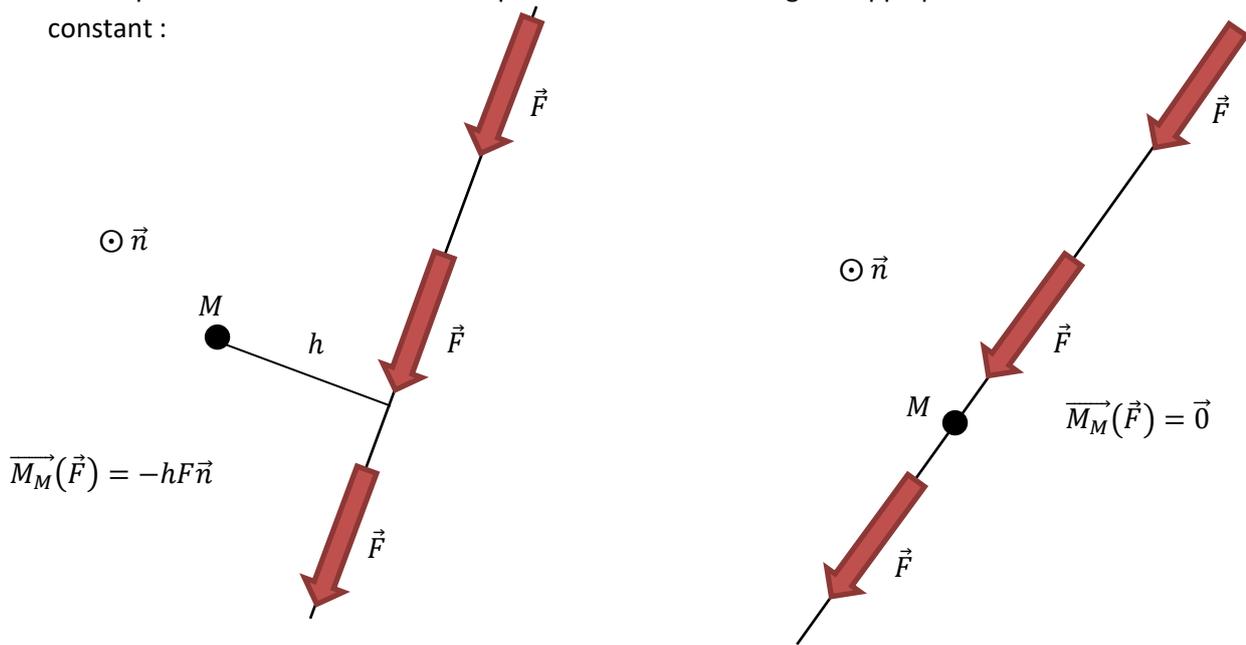
Le moment de  $\vec{F}$  en  $M$  est un vecteur noté  $\overrightarrow{M}_M(\vec{F})$  tel que :

- sa norme est égale à la norme de la force  $F$  multipliée par le bras de levier  $h$  de cette force au point considéré
- sa direction est orthogonale au plan contenant la direction de la force et le point  $M$
- son sens suivant  $\vec{n}$  est
  - o positif si la force « tend à faire tourner » dans le sens direct autour de  $\vec{n}$
  - o négatif si la force « tend à faire tourner » dans le sens indirect autour de  $\vec{n}$

$$\overrightarrow{M}_M(\vec{F}) = \pm hF\vec{n}$$

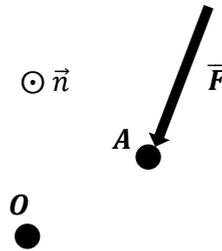
Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

Remarque : Le moment en un même point de toutes forces égales appliquées sur la même droite est constant :



### A.III.2.b.iii Calcul d'un moment

Soit un point  $O$ , une force  $\vec{F}$  s'appliquant en  $A$  et un vecteur  $\vec{n}$  orienté orthogonal au plan contenant  $\vec{F}$  et  $O$ .



On peut calculer simplement le moment d'une force en un point quelconque de l'espace à l'aide d'un produit vectoriel :

$$\vec{M}_O(\vec{F}) = \vec{OA} \wedge \vec{F}$$

Etudions cette formule dans le cas représenté ci-dessus : Soit  $H$  la projection orthogonale de  $O$  sur la droite d'action de  $\vec{F}$  et  $h$  le bras de levier de la force  $\vec{F}$  en  $O$  :

$$\vec{M}_O(\vec{F}) = \vec{OA} \wedge \vec{F} = \vec{OH} \wedge \vec{F} + \vec{HA} \wedge \vec{F} = \vec{OH} \wedge \vec{F} = -hF\vec{n}$$

### A.III.2.b.iv Formule de Varignon

Soit une résultante  $\vec{R}$  appliquée en un point  $M$  et deux points quelconques  $A$  et  $B$ .

$$\vec{M}_A(\vec{R}) = \vec{AM} \wedge \vec{R}$$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

$$\overrightarrow{M_B}(\vec{R}) = \overrightarrow{BM} \wedge \vec{R} = \overrightarrow{BA} \wedge \vec{R} + \overrightarrow{AM} \wedge \vec{R}$$

$$\overrightarrow{M_B}(\vec{R}) = \overrightarrow{M_A}(\vec{R}) + \overrightarrow{BA} \wedge \vec{R} = \overrightarrow{M_A}(\vec{R}) + \vec{R} \wedge \overrightarrow{AB}$$

Le moyen mnémotechnique souvent utilisé pour retenir cette formule est :

*BABAR*

### ***A.III.2.b.v Equiprojectivité du moment***

Comme nous l'avons vu en cinématique, l'obéissance à la formule de Varignon conduit à la notion d'équiprojectivité du moment :

$$\overrightarrow{M_A}(\vec{R}) \cdot \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{M_B}(\vec{R}) \cdot \overrightarrow{AB}$$

Preuve :

$$\overrightarrow{M_B}(\vec{R}) \cdot \overrightarrow{AB} = (\overrightarrow{M_A}(\vec{R}) + \overrightarrow{BA} \wedge \vec{R}) \cdot \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{M_A}(\vec{R}) \cdot \overrightarrow{AB} + (\overrightarrow{BA} \wedge \vec{R}) \cdot \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{M_A}(\vec{R}) \cdot \overrightarrow{AB}$$

Cette formule est très utile en statique graphique.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.III.2.b.vi Moment d'une répartition d'effort

#### • Répartition volumique d'effort

##### Calcul

Soit une répartition volumique d'effort  $f(P)$ . On a  $d\vec{F} = f(P)\vec{u}(P)dV$ .

Appelons  $\vec{dM}$  le moment de  $d\vec{F}$  en un point  $O$  de l'espace :  $\vec{dM} = \vec{OP} \wedge d\vec{F}$

Le moment en  $O$  de la répartition volumique d'effort vaut :

$$\vec{M}_O = \int_V \vec{dM} = \int_V \vec{OP} \wedge d\vec{F} = \int_V \vec{OP} \wedge f(P)\vec{u}(P)dV$$

##### Cas particulier

Considérons une répartition volumique d'effort constante en norme et direction :  $d\vec{F} = f\vec{u}dV$

Soit  $G$  le centre géométrique du volume  $V$  :

$$\vec{M}_G = \int_V \vec{GP} \wedge f\vec{u}dV = f \left( \int_V \vec{GP}dV \right) \wedge \vec{u}$$

Or,  $G$  étant le centre géométrique de  $V$ , on a :

$$\int_V \vec{GP}dV = \vec{0}$$

$$\Rightarrow \vec{M}_G = \vec{0}$$

Le moment d'une répartition volumique d'effort constante sur un volume est nul au centre géométrique du volume étudié et sa résultante vaut  $fV\vec{u}$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

• **Répartition surfacique d'effort**

**Calcul**

Soit une répartition surfacique d'effort  $p(P)$ . On a  $d\vec{F} = p(P)\vec{n}(P)dS$ .

Appelons  $\vec{dM}$  le moment de  $d\vec{F}$  en un point  $O$  de l'espace :  $\vec{dM} = \vec{OP} \wedge d\vec{F}$

Le moment en  $O$  de la répartition surfacique d'effort vaut :

$$\vec{M}_O = \int_S \vec{dM} = \int_S \vec{OP} \wedge d\vec{F} = - \int_S \vec{OP} \wedge p(P)\vec{n}(P)dS$$

**Cas particulier**

Considérons une répartition surfacique d'effort constante en norme et direction (surface plane) :

$$d\vec{F} = -p\vec{n}dS$$

Soit  $G$  le centre géométrique de la surface  $S$ .

$$\vec{M}_G = \int_S \vec{GP} \wedge (-p\vec{n}dS) = -p \left( \int_S \vec{GP} dS \right) \wedge \vec{n}$$

Or,  $G$  étant le centre géométrique de  $S$ , on a :

$$\int_S \vec{GP} dS = \vec{0}$$

$$\Rightarrow \vec{M}_G = \vec{0}$$

Le moment d'une répartition surfacique d'effort constante (norme et direction – soit sur une surface plane) est nul au centre géométrique de la surface étudiée et sa résultante vaut  $-pS\vec{n}$

Dernière mise à jour	Détermination des actions	Denis DEFAUCHY
13/12/2017	dans les mécanismes statiques	Cours

• **Répartition linéique d'effort**

**Calcul**

Soit une répartition linéique d'effort  $k(P)$ . On a  $d\vec{F} = -k(P)\vec{n}(P)dl$ .

Appelons  $\vec{dM}$  le moment de  $d\vec{F}$  en un point  $O$  de l'espace :  $\vec{dM} = \vec{OP} \wedge d\vec{F}$

Le moment en  $O$  de la répartition linéique d'effort vaut :

$$\vec{M}_O = \int_{\Gamma} \vec{dM} = \int_{\Gamma} \vec{OP} \wedge d\vec{F} = - \int_{\Gamma} \vec{OP} \wedge k(P)\vec{n}(P)dl$$

**Cas particulier**

Considérons une répartition linéique d'effort constante en norme et direction sur un segment de longueur  $L$  :

$$d\vec{F} = -k\vec{n}dl$$

Soit  $G$  le centre géométrique de du segment où s'applique l'effort.

$$\vec{M}_G = \int_{\Gamma} \vec{GP} \wedge (-k\vec{n}dl) = -k \left( \int_{\Gamma} \vec{GP} dl \right) \wedge \vec{n}$$

Or,  $G$  étant le centre géométrique du segment étudié, on a :

$$\int_{\Gamma} \vec{GP} dl = \vec{0}$$

$$\Rightarrow \vec{M}_G = \vec{0}$$

Le moment d'une répartition linéique d'effort constante sur un segment est nul au centre géométrique du segment étudié et sa résultante vaut  $-kL\vec{n}$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.III.3 Torseurs des actions mécaniques

A partir de maintenant, décrivons l'action d'une pièce  $j$  sur une pièce  $i$  à l'aide de la résultante  $\vec{R}_{ji}$  et du moment  $\vec{M}_M(\vec{R}_{ji})$ .

#### A.III.3.a Notation sous forme de torseur

Soit une résultante  $\vec{R}_{ji}$  et un point  $M$  quelconque de l'espace. La résultante est constante, quel que soit le point où on étudie son influence. Par contre, son moment évolue et représente un champ équiprojectif.

Toute action mécanique est représentée par une résultante et le moment associé qui dépend du point où elle est exprimée. On introduit donc la notation sous forme de torseurs :

$$\{T_{j \rightarrow i}\} = \{T_{ji}\} = \left\{ \begin{array}{c} \vec{R}_{ji} \\ \vec{M}_M(\vec{R}_{ji}) \end{array} \right\}_M = \left\{ \begin{array}{c} \vec{R}_{ji} \\ \vec{M}_N(\vec{R}_{ji}) \end{array} \right\}_N = \left\{ \begin{array}{c} \vec{R}_{ji} \\ \vec{M}_M(\vec{R}_{ji}) + \vec{NM} \wedge \vec{R}_{ji} \end{array} \right\}_N$$

Une action mécanique est la donnée de sa résultante et de son moment en un point.

#### A.III.3.b Torseur d'actions mécaniques

##### A.III.3.b.i Action quelconque

Ponctuelle en $A$	Linéique	Surfacique	Volumique
$\vec{F}$	$d\vec{F} = -k(P)\vec{n}(P)dl$	$d\vec{F} = -p(P)\vec{n}(P)dS$	$d\vec{F} = f(P)\vec{u}(P)dV$
$\{T_{ji}\} = \left\{ \begin{array}{c} \vec{F} \\ \vec{OA} \wedge \vec{F} \end{array} \right\}_O$	$\{T_{ji}\} = \left\{ \begin{array}{c} \int_{V/S/\Gamma} d\vec{F} \\ \int_{V/S/\Gamma} \vec{OP} \wedge d\vec{F} \end{array} \right\}_O$		

##### A.III.3.b.ii Action constante

Soit  $G$  le centre géométrique du volume, de la surface ou du segment sur lequel s'applique respectivement une action volumique, surfacique ou linéique de norme et direction constante, nous avons montré précédemment que l'on a :

Linéique	Surfacique	Volumique
$\{T_{ji}\} = \left\{ \begin{array}{c} -kL\vec{n} \\ \vec{O} \end{array} \right\}_G$	$\{T_{ji}\} = \left\{ \begin{array}{c} -pS\vec{n} \\ \vec{O} \end{array} \right\}_G$	$\{T_{ji}\} = \left\{ \begin{array}{c} fV\vec{u} \\ \vec{O} \end{array} \right\}_G$

On pourra donc simplement représenter, par exemple, l'action mécanique de la gravité par une simple force au centre de gravité du solide concerné si sa masse volumique est constante.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.III.3.c Torseurs particuliers

Nous avons lors de l'étude cinématique des mécanismes introduit les torseurs glisseur et couple. Voyons enfin ce à quoi ils correspondent vraiment (noms associés à la statique).

#### A.III.3.c.i Torseur glisseur

Un torseur glisseur est un torseur dont le moment est nul en au moins un point de l'espace :

$$\exists M / \{T_{ji}\} = \left\{ \begin{array}{c} \vec{R}_{ji} \\ \vec{0} \end{array} \right\}_M$$

Toute action mécanique de type glisseur possède un axe central, c'est-à-dire une droite de l'espace le long de laquelle le moment de l'action étudiée est nul. La détermination de cet axe pour des répartitions linéiques, surfaciques et volumiques est très utile pour remplacer l'action en question par une unique résultante et un moment nul en un point de son axe central. Trouver l'axe central consiste à trouver le (les) point(s) où le moment de l'action concernée est nul :  $M / \vec{M}_M(\vec{R}_{ji}) = \vec{0}$

L'axe central est alors la droite passant par  $M$  et de vecteur directeur :  $\vec{u} = \frac{\vec{R}}{\|\vec{R}\|}$

#### A.III.3.c.ii Torseur couple

Un torseur couple est un torseur qui en tout point de l'espace possède une résultante nulle :

$$\forall M / \{T_{ji}\} = \left\{ \begin{array}{c} \vec{0} \\ \vec{M}_M(\vec{R}) \end{array} \right\}_M$$

Dans ce cas, le moment est le même en tout point de l'espace car :

$$\forall M', \vec{M}_{M'}(\vec{R}) = \vec{M}_M(\vec{R}) + \vec{M}'M \wedge \vec{R} = \vec{M}_M(\vec{R}) + \vec{M}'M \wedge \vec{0} = \vec{M}_M(\vec{R})$$

Un torseur couple est toujours obtenu par la somme d'au moins deux actions mécaniques ponctuelles, ou par l'intégration d'une action répartie particulière. Dans le cas de deux actions ponctuelles, celles-ci sont opposées de manière à annuler la résultante, et sur des axes différents afin de créer un moment.

On fait très (trop) souvent la confusion entre un couple et un moment. Un moment existe, qu'il soit nul ou non, pour toute action mécanique. Le couple est le moment particulier tel que l'action mécanique qu'il représente possède une résultante nulle.

### A.III.4 Somme d'actions mécaniques

Soient  $n$  actions mécaniques sur un solide  $S$  dont les torseurs respectifs sont notés  $\{T_{iS}\}, i = 1..n$ . On peut remplacer les  $n$  actions mécaniques par une seule action  $\{T_{ext \rightarrow S}\}$  tel que :

$$\{T_{ext \rightarrow S}\} = \sum_{i=1}^n \{T_{iS}\}$$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

## A.IV. Actions de liaisons

### A.IV.1 Torseurs statiques

Le torseur statique est noté :

$$\{T_{j \rightarrow i}\} = \{T_{ji}\} = \{T_{j/i}\} = \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{jl}} \\ \overrightarrow{M_M(R_{jl})} \end{array} \right\}_M = \left\{ \begin{array}{c} X_{ji}\overrightarrow{x_0} + Y_{ji}\overrightarrow{y_0} + Z_{ji}\overrightarrow{z_0} \\ L_{ji}\overrightarrow{x_0} + M_{ji}\overrightarrow{y_0} + N_{j/i}\overrightarrow{z_0} \end{array} \right\}_M = \left\{ \begin{array}{cc} X_{ji} & L_{ji} \\ Y_{ji} & M_{ji} \\ Z_{ji} & N_{ji} \end{array} \right\}_M^{\mathfrak{B}_0}$$

$\overrightarrow{R_{jl}}$  est appelé la résultante du torseur, c'est aussi la résultante en statique. Ses composantes dans la base  $\mathfrak{B}_0$  sont  $X_{ji}$ ,  $Y_{ji}$  et  $Z_{ji}$

$\overrightarrow{M_M(R_{jl})}$  est appelé le moment du torseur, c'est aussi le moment en statique. Ses composantes dans la base  $\mathfrak{B}_0$  sont  $L_{ji}$ ,  $M_{ji}$  et  $N_{ji}$

La notation  $\{T_{ji}\}$  est indépendante du point où sera exprimé le torseur.

La notation vectorielle  $\left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{jl}} \\ \overrightarrow{M_M(R_{jl})} \end{array} \right\}_M$  a l'obligation d'être exprimée en un point qu'il faut préciser.

La notation verticale  $\left\{ \begin{array}{cc} X_{ji} & L_{ji} \\ Y_{ji} & M_{ji} \\ Z_{ji} & N_{ji} \end{array} \right\}_M^{\mathfrak{B}_0}$  doit être utilisée en précisant la base. Cette notation sera

uniquement utilisée pour apprendre les torseurs, puis lorsqu'ils seront posés, on repassera à la notation vectorielle.

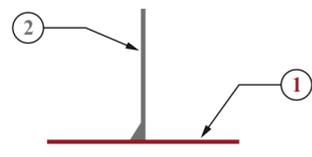
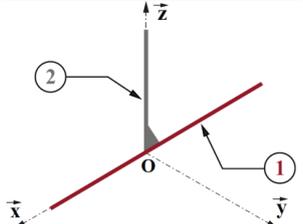
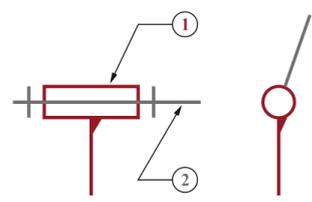
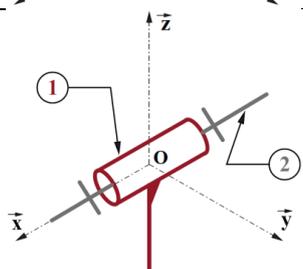
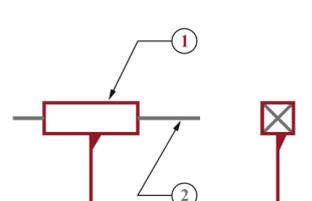
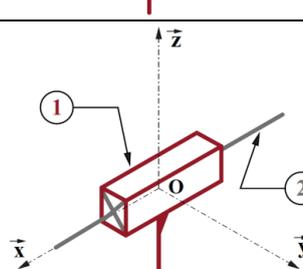
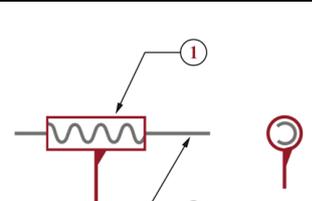
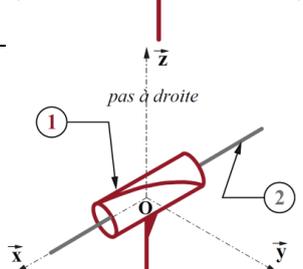
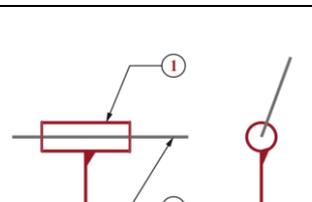
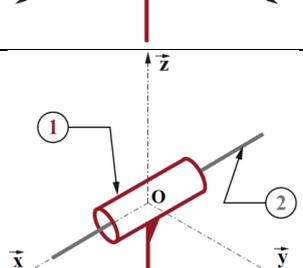
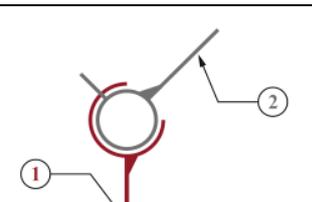
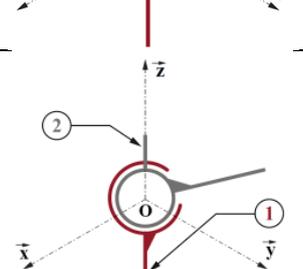
Quel que soit le point où le torseur est exprimé, le vecteur résultante reste constant.

Selon le point choisi, le vecteur moment change et est exprimé à l'aide de la formule de changement de Varignon :

$$\left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{jl}} \\ \overrightarrow{M_M(R_{jl})} \end{array} \right\}_M = \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{jl}} \\ \overrightarrow{M_N(R_{jl})} \end{array} \right\}_N = \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{jl}} \\ \overrightarrow{M_M(R_{jl})} + \overrightarrow{NM} \wedge \overrightarrow{R_{jl}} \end{array} \right\}_N$$

## A.IV.2 Liaisons normalisées parfaites

### A.IV.2.a Liaisons en 3D

Liaison	Elem Géom	2D	3D	$\{T_{21}\}$ Forme canonique	Validité	$\mathfrak{B}$	$I_c$
Encastrement $E$	RAS			$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & L_{2/1} \\ Y_{2/1} & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & N_{2/1} \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$	$\forall P$	$\vec{x}$ — —	6
Pivot $P$	$(O, \vec{x})$			$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & 0 \\ Y_{2/1} & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & N_{2/1} \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$	$(O, \vec{x})$	$\vec{x}$ — —	5
Glissière $Gl$	$\vec{x}$			$\begin{Bmatrix} 0 & L_{2/1} \\ Y_{2/1} & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & N_{2/1} \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$	$\forall P$	$\vec{x}$ — —	5
Hélicoïdale $He$	$(O, \vec{x})$			$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & L_{2/1} \\ Y_{2/1} & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & N_{2/1} \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$ $L_{2/1} = -\frac{\text{pas}}{2\pi} X_{2/1}$	$(O, \vec{x})$	$\vec{x}$ — —	5
Pivot Glissant $PG$	$(O, \vec{x})$			$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{2/1} & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & N_{2/1} \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$	$(O, \vec{x})$	$\vec{x}$ — —	4
Rotule à doigt Sphérique à doigt	$O$ Rainure $(O, \vec{x}, \vec{z})$ Doigt $\vec{z}$			$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & L_{2/1} \\ Y_{2/1} & 0 \\ Z_{2/1} & 0 \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$ Ref $\mathfrak{B}_1$ & $\mathfrak{B}_2$	$O$	$\vec{x}$ $\vec{y}$ $\vec{z}$	4

Rotule $S$ Sphérique $S$	$O$			$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & 0 \\ Y_{2/1} & 0 \\ Z_{2/1} & 0 \end{Bmatrix}_P^{\mathcal{B}}$	$O$	— — —	3
Appui plan $AP$	$\vec{z}$			$\begin{Bmatrix} 0 & L_{2/1} \\ 0 & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & 0 \end{Bmatrix}_P^{\mathcal{B}}$	$\forall P$	— — —	3
Linéaire annulaire $LA$ Sphère cylindre $SC$	$(O, \vec{x})$			$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{2/1} & 0 \\ Z_{2/1} & 0 \end{Bmatrix}_P^{\mathcal{B}}$ $Ref \mathcal{B}_1$	$O$	$\vec{x}$ — —	2
Linéaire rectiligne $LR$ Cylindre Plan $CP$	$\{(O, \vec{x}), \vec{z}\}$			$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & 0 \end{Bmatrix}_P^{\mathcal{B}}$ $Ref \mathcal{B}_1 \& \mathcal{B}_2$	$(O, \vec{x}, \vec{z})$	$\vec{x}$ $\vec{y}$ $\vec{z}$	2
Ponctuelle $Pct$ Sphère-plan $SP$	$(O, \vec{x})$			$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_P^{\mathcal{B}}$ $Ref \mathcal{B}_1$	$(O, \vec{x})$	$\vec{x}$ — —	1

### A.IV.2.b Liaisons en 2D

En mécanismes plans, les mouvements des pièces ont lieu dans un seul plan, par exemple le plan  $(O, \vec{x}, \vec{y})$ .

Dans ce cas, les seuls actions possibles sont:

- Les efforts dans le plan suivant  $\vec{x}$  et  $\vec{y}$
- Le moment autour de  $\vec{z}$

Dans les torseurs statiques des liaisons, les trois termes  $L_{2/1}$ ,  $M_{2/1}$  et  $Z_{2/1}$  sont donc nuls. Il ne reste que 3 inconnues maximum par liaison.

$$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & 0 \\ Y_{2/1} & 0 \\ 0 & N_{2/1} \end{Bmatrix}_M^{\mathfrak{B}_0}$$

Les seules liaisons permettant de représenter des mouvements plans sont les liaisons suivantes, en tenant compte des axes  $\vec{x}$  et  $\vec{y}$  du plan:

Encastrement		$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & 0 \\ Y_{2/1} & 0 \\ 0 & N_{2/1} \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$	$\forall P$	$I_S^{2D} = 3$
Glissière $\vec{x}$		$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{2/1} & 0 \\ 0 & N_{2/1} \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$	$\forall P$	$I_S^{2D} = 2$
Pivot $(O, \vec{z})$		$\begin{Bmatrix} X_{2/1} & 0 \\ Y_{2/1} & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$	$(O, \vec{z})$	$I_S^{2D} = 2$
Ponctuelle $(O, \vec{y})$		$\begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ Y_{2/1} & 0 \\ 0 & 0 \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$	$(O, \vec{y})$	$I_S^{2D} = 1$

Toute autre liaison se rapportera, dans le plan, à l'une de celles-ci.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.IV.2.c Remarques

Lorsque l'on connaît les torseurs cinématiques des liaisons, il est simple de retrouver les torseurs statiques associés. Pour cela, il faut

- Intervertir les deux colonnes
- Changer les variables nulles en variables non nulles et inversement en affectant les bonnes lettres  $X, Y, Z, L, M$  et  $N$ .

Exemple de la liaison pivot d'axe  $(O, \vec{x})$

$$\left\{ \begin{array}{cc} P_{2/1} & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_{\forall P \in (O, \vec{x})} \quad ; \quad \left\{ \begin{array}{cc} 0 & P_{2/1} \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_{\forall P \in (O, \vec{x})} \quad ; \quad \left\{ \begin{array}{cc} X_{2/1} & 0 \\ Y_{2/1} & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & N_{2/1} \end{array} \right\}_P \quad \forall P \in (O, \vec{x})$$

Attention, cette méthode ne fonctionne pas pour la liaison hélicoïdale : Les inconnues non nulles le restent !

$$\left\{ \begin{array}{cc} P_{2/1} & U_{2/1} \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_{\forall P \in (O, \vec{x})} \quad ; \quad \left\{ \begin{array}{cc} U_{2/1} & P_{2/1} \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{array} \right\}_{\forall P \in (O, \vec{x})} \quad ; \quad \left\{ \begin{array}{cc} X_{2/1} & L_{2/1} \\ Y_{2/1} & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & N_{2/1} \end{array} \right\}_P \quad \forall P \in (O, \vec{x})$$

### A.V. Contact

Lorsqu'il y a contact entre deux solides, il existe deux cas de figure :

- Soit le contact est supposé parfait, alors l'action locale en tout point est normale à la surface, et si la surface est plane, la résultante de l'action transitant à travers la surface de contact est uniquement portée par la normale à celle-ci
- Soit le contact n'est pas parfait, et il y a adhérence ou frottements

Nous allons ici nous intéresser au cas des contacts imparfaits et considérer le contact entre deux solides notés 1 et 2.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

## A.V.1 Adhérence/frottement

L'adhérence et le frottement sont des phénomènes qui ont pour principales origines la rugosité des surfaces en contact et les interactions électromagnétiques.

On fait souvent l'erreur de parler de frottement pour parler d'adhérence, définissons donc la différence entre ces deux termes.

### A.V.1.a Adhérence

On parle d'adhérence entre deux solides lorsque la vitesse relative entre ces solides est nulle en tout point de la zone de contact :

$$\text{Adhérence : } \forall P \in \text{contact}, \vec{V}(P, 2/1) = \vec{0}$$

Lorsqu'il y a adhérence, il n'y a pas de glissement

Dans le cas de l'adhérence, on parle d'actions mécaniques (efforts, couples) **transmissibles** par la liaison réalisée grâce à l'adhérence. Cela correspond à l'action mécanique **maximale** qui peut transiter dans la liaison avant qu'il y ait glissement.

### A.V.1.b Glissement

On parle de glissement lorsqu'il existe des points de la zone de contact où la vitesse de glissement n'est pas nulle.

$$\text{Glissement : } \exists P \in \text{contact}, \vec{V}(P, 2/1) \neq \vec{0}$$

Dans le cas du glissement, on parle d'actions mécaniques (efforts, couples) **transmises** par le contact frottant.

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

## A.V.2 Définition du problème

Soient deux solides 1 et 2 en contact sur une surface  $S$  quelconque. Soit un point  $A$  quelconque de cette surface et  $\overrightarrow{dS}$  l'élément de surface autour de  $A$ . Appelons  $\overrightarrow{dR}_{12}$  l'action élémentaire de 1 sur 2 en  $A$  transitant à travers l'élément de surface  $dS$ .

Soit  $\overrightarrow{n}_{12}$  la normale unitaire sortante de 1 vers 2.

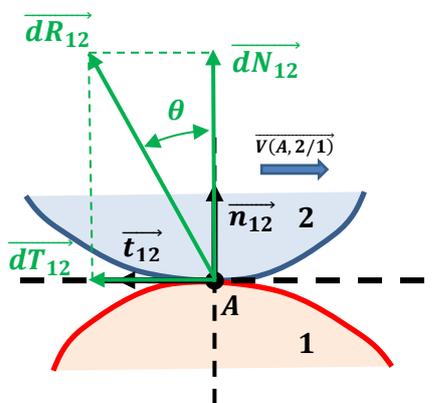
Appelons  $\overrightarrow{t}_{12}$  le vecteur unitaire tel que, si le contact était parfait, il y aurait une vitesse relative  $\overrightarrow{V}(A, 2/1)$  non nulle :

$$\overrightarrow{t}_{12} = -\frac{\overrightarrow{V}(A, 2/1)}{\|\overrightarrow{V}(A, 2/1)\|}$$

Soit  $\overrightarrow{dN}_{12}$  la composante normale de l'action  $\overrightarrow{dR}_{12}$  suivant  $\overrightarrow{n}_{12}$  et  $\overrightarrow{dT}_{12}$  la composante tangentielle de  $\overrightarrow{dR}_{12}$  suivant  $\overrightarrow{t}_{12}$ . On a :

$$\overrightarrow{dR}_{12} = \overrightarrow{dN}_{12} + \overrightarrow{dT}_{12} = \|\overrightarrow{dN}_{12}\|\overrightarrow{n}_{12} + \|\overrightarrow{dT}_{12}\|\overrightarrow{t}_{12}$$

Définissons l'angle  $\theta$  tel que :  $\theta = \left| \widehat{(\overrightarrow{dN}_{12}, \overrightarrow{dR}_{12})} \right|$



L'action tangentielle de 1 sur 2 issue de l'adhérence ou du frottement **s'oppose au mouvement possible de 2 par rapport à 1 si le contact était parfait**, qu'il ait lieu ou non.

L'action tangentielle de glissement ou d'adhérence de 1 sur 2 **s'oppose à 2** dans le mouvement 2/1

L'action tangentielle de glissement ou d'adhérence de 2 sur 1 **entraîne 1** dans le mouvement 2/1

### A.V.3 Lois de Coulomb

Les lois de Coulomb permettent de déterminer la relation liant la composante normale transmittant au contact avec la composante tangentielle issue de l'adhérence/frottement des deux surfaces :

Glissement	Adhérence
$\ \vec{dT}_{12}\  = f_g \ \vec{dN}_{12}\ $ $f_g = \tan \varphi_g$ $\theta = \varphi_g$ <p><math>f_g</math> est appelé coefficient de frottement <math>\varphi_g</math> est appelé angle de glissement</p>	$\ \vec{dT}_{12}\  < f_a \ \vec{dN}_{12}\ $ $f_a = \tan \varphi_a$ $\theta \leq \varphi_a$ <p><math>f_a</math> est appelé coefficient d'adhérence <math>\varphi_a</math> est appelé angle d'adhérence</p>
<p>L'action <math>\vec{dR}_{12}</math> est <b>sur</b> le cône de frottement</p>	<p>L'action <math>\vec{dR}_{12}</math> est <b>dans</b> le cône de frottement</p>

Lorsqu'il y a adhérence, une inégalité complique grandement les démarches de résolution. Dans ce cas, on se placera souvent « à la limite du glissement », de manière à traiter le cas limite entre adhérence et glissement, cas où on écrira :

$$\|\vec{dT}_{12}\| = f_a \|\vec{dN}_{12}\|$$

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

## A.V.4 Passage Local - Global

### A.V.4.a Formules générales

Lors de la détermination d'actions de contact avec adhérence ou frottement sur l'intégralité d'une surface, il convient de bien définir l'action locale  $\overrightarrow{dR}_{12}$  avec ses deux composantes, puis de définir le moment en  $O$   $\overrightarrow{dM}_O^{12}$  de cette action en un point  $P$  courant sur la zone de contact puis enfin de les intégrer.

$$\overrightarrow{dR}_{12} = \|\overrightarrow{dN}_{12}\| \overrightarrow{n}_{12} + \|\overrightarrow{dT}_{12}\| \overrightarrow{t}_{12} = p dS \overrightarrow{n}_{12} + f p dS \overrightarrow{t}_{12}$$

$$\overrightarrow{dM}_O^{12} = \overrightarrow{OP} \wedge \overrightarrow{dR}_{12}$$

$$\forall O, \{T_{12}\} = \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{R}_{12} = \int_S \overrightarrow{dR}_{12} \\ \overrightarrow{M}_O^{12} = \int_S \overrightarrow{dM}_O^{12} \end{array} \right\}_O$$

Remarque importante : Prétendre que le moment  $\overrightarrow{M}_O^{12}$  se calcul avec la résultante intégrée  $\overrightarrow{R}_{12}$  est généralement une erreur. En effet :

$$\overrightarrow{M}_O^{12} = \int_S \overrightarrow{dM}_O^{12} = \int_S \overrightarrow{OP} \wedge \overrightarrow{dR}_{12}$$

est différent dans le cas général de

$$\overrightarrow{OP} \wedge \int_S \overrightarrow{dR}_{12} = \overrightarrow{OP} \wedge \overrightarrow{R}_{12}$$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.V.4.b Cas du contact Plan/Plan en mouvement de translation

Dans le cas d'un contact entre deux surfaces planes sur une surface  $S$ , on a :

$$\overrightarrow{dF}_{12} = \overrightarrow{dN}_{12} + \overrightarrow{dT}_{12}$$

$$\overrightarrow{dN}_{12} = p(P)dS\overrightarrow{n}_{12} \quad ; \quad \begin{cases} \|\overrightarrow{dT}_{12}\| = f_g \|\overrightarrow{dN}_{12}\| & \text{en cas de glissement} \\ \|\overrightarrow{dT}_{12}\| < f_a \|\overrightarrow{dN}_{12}\| & \text{en cas d'adhérence} \end{cases}$$

On notera  $f$  ce coefficient d'adhérence ou de frottement et on suppose qu'il est constant.

On peut définir les actions normale  $\overrightarrow{N}_{12}$  et tangentielle  $\overrightarrow{T}_{12}$  globales :

$$\overrightarrow{N}_{12} = \int_S \overrightarrow{dN}_{12} \quad ; \quad \overrightarrow{T}_{12} = \int_S \overrightarrow{dT}_{12}$$

Appelons :  $T = \|\overrightarrow{T}_{12}\|$  ;  $N = \|\overrightarrow{N}_{12}\|$

Le contact étant plan et le mouvement étant un mouvement de translation, tous les petits vecteurs  $\overrightarrow{dT}_{12}$  sont parallèles et dans le même sens, on a donc :

$$\|\overrightarrow{T}_{12}\| = \int_S \|\overrightarrow{dT}_{12}\|$$

Ce qui donne :

$$T = \|\overrightarrow{T}_{12}\| = \int_S \|\overrightarrow{dT}_{12}\| = \int_S f \|\overrightarrow{dN}_{12}\| = f \int_S \|\overrightarrow{dN}_{12}\| = fN$$

On a la relation au niveau global :  $\begin{cases} T = fN & \text{en cas de glissement} \\ T < fN & \text{en cas d'adhérence} \end{cases}$

Attention : hormis dans le cas du contact Plan/Plan où l'on peut parler des actions  $\overrightarrow{T}$  et  $\overrightarrow{N}$  comme les intégrales des actions  $\overrightarrow{dT}$  et  $\overrightarrow{dN}$  au contact, qui sont dans les mêmes directions que les actions locales et donc compréhensibles, dès que l'on a des surfaces non planes, les exprimer n'a plus de sens car à quelle normale correspondrait  $\overrightarrow{N}$  ? et à quelle direction tangentielle correspondrait  $\overrightarrow{T}$  ?

### A.V.4.c Cas du contact ponctuel

Dans le cas d'un contact ponctuel, modèle d'un contact réel, il existe la même relation :

$$\begin{cases} T = fN & \text{en cas de glissement} \\ T < fN & \text{en cas d'adhérence} \end{cases}$$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.V.5 Coefficients de frottement et d'adhérence

Les coefficients  $f_g$  et  $f_a$  dépendent de plusieurs paramètres. Nous retiendrons, pour nos applications, les paramètres principaux suivants :

- Matériaux des deux solides en contact
- Nature du contact : sec ou humide

Voici quelques coefficients pour des matériaux souvent rencontrés :

Matériau 1	Matériau 2	$f_g$	$f_a$
Acier	Acier	0,15	0,2
Acier	Garniture de frein	0,25	0,4
Pneu	Route sèche	0,5	0,8
Pneu	Route mouillée	0,35	0,5

En général, si ce n'est pas précisé, on confondra coefficient de frottement et coefficient d'adhérence qui ont des valeurs proches, on aura alors :

$$f = f_g = f_a \quad ; \quad \varphi = \varphi_g = \varphi_a$$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

## A.VI. Résolution statique des mécanismes

Plaçons-nous dans le cas où toutes les liaisons usuelles vues précédemment sont parfaites, c'est-à-dire sans adhérence/frottement, et étudions des mécanismes composés de pièces supposées indéformables.

L'objet de cette partie est de déterminer les actions mécaniques dans les différentes liaisons d'un mécanisme connaissant les actions extérieures qui s'appliquent dessus (volumiques, surfaciques, linéiques ou ponctuelles).

Il existe deux grandes méthodes pour déterminer ces actions :

- Une méthode analytique (calcul)
- Une méthode graphique

### A.VI.1 Résolution analytique

#### A.VI.1.a Graphe des liaisons et actions mécaniques

Lors de la résolution d'un problème en statique, il est conseillé d'effectuer un graphe des liaisons du mécanisme étudié et de le compléter en faisant apparaître les actions mécaniques extérieures qui s'appliquent sur ses différentes pièces.

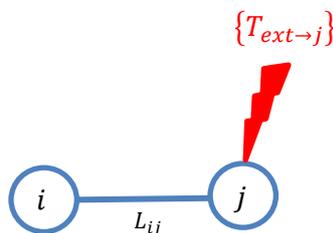
On rencontre deux types d'actions extérieures hormis les actions de liaison :

- Les actions extérieures ne s'appliquant que sur une pièce
- Les actions entre deux pièces, un moteur ou un vérin par exemple

Rappelons que l'action de la gravité s'applique sur toutes les pièces d'un mécanisme. Elle sera toutefois souvent négligée.

##### A.VI.1.a.i Actions extérieures sur une pièce

La gravité, une pression, un effort ou un couple résistant en sortie du mécanisme... sont des actions extérieures sur une pièce du mécanisme. On représentera ces actions sur le graphe des liaisons ainsi :



On remplace le mot « ext » par un terme désignant facilement l'action en question.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.a.ii Interactions extérieures entre deux pièces

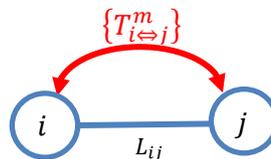
Rappelons que l'on ne parle pas ici de l'action de liaison toujours présente entre les pièces d'un mécanisme. Lorsqu'un moteur ou un vérin motorise une liaison entre deux pièces, il exerce sur chacune des pièces une action opposée.

Sachant que l'on note le torseur de l'action mécanique de liaison entre les pièces  $i$  et  $j$   $\{T_{ij}\}$  ou  $\{T_{ji}\}$ , on choisira un nom marquant la différence, par exemple indicé de la lettre  $m$  montrant que cette action est liée à la motorisation de la liaison :

$$\{T_{i \leftrightarrow j}^m\}$$

Ce torseur ne sera utilisé que dans le graphe des liaisons pour représenter l'interaction entre les pièces concernées.

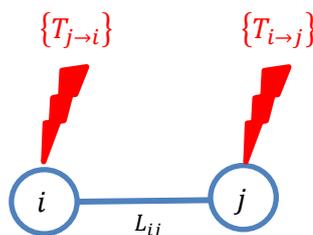
On peut donc proposer le modèle suivant dans le cas d'une interaction :



Attention, le torseur lié à cette interaction devra être noté correctement en fonction de la pièce isolée :

- Isolement de la pièce  $i$  :  $\{T_{j \rightarrow i}^m\}$
- Isolement de la pièce  $j$  :  $\{T_{i \rightarrow j}^m\}$

Remarque : L'interaction entre  $i$  et  $j$  peut aussi être représentée à l'aide de deux actions extérieures plutôt que l'interaction précédente :

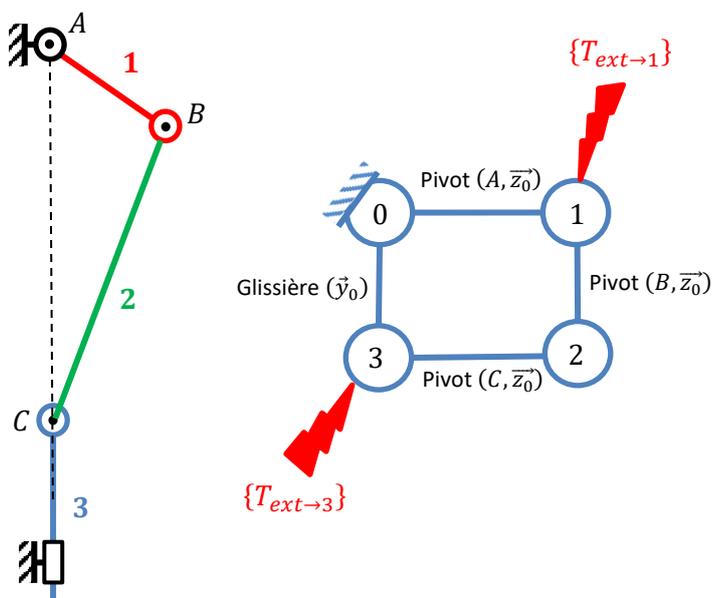


Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

### A.VI.1.b Isolement - Définition

Isoler un solide ou un ensemble de solides consiste à répertorier l'intégralité des actions mécaniques qui s'appliquent sur celui-ci, c'est-à-dire de réaliser le Bilan des Actions Mécaniques Extérieures aussi appelé BAME.

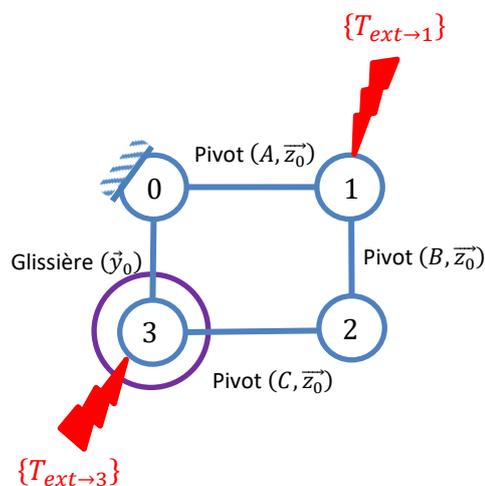
Exemple : Bielle - Manivelle



Les actions extérieures au système sont :

- Sur la pièce 3, un effort issu de la combustion du combustible créant une pression sur le piston
- Sur la pièce 1, un couple opposé au couple moteur sortant du système Bielle-Manivelle

Isoler la pièce 3 (par exemple) consiste concrètement à entourer la pièce 3 d'une ligne fermée, et d'énumérer les différentes actions qui s'exercent dessus, c'est-à-dire les intersections entre la ligne et les actions présentes :



Actions sur la pièce 3 :  $\{T_{ext \rightarrow 3}\}; \{T_{2 \rightarrow 3}\}; \{T_{0 \rightarrow 3}\}$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.c Principe Fondamental de la Statique

#### A.VI.1.c.i Enoncé

Soit un référentiel Galiléen  $R_g$  que l'on notera aussi  $O$  comme base  $O$ . Soit un solide  $S$  quelconque fixe dans la base  $O$  (il peut être en mouvement rectiligne uniforme, mais en statique nous supposons qu'il est fixe). Isolons le solide  $S$  soumis à  $n$  actions extérieures dont les torseurs statiques respectifs sur le solide  $S$  s'écrivent  $\{T_{i/S}\}, i = 1..n$ . Ces actions sont soit des actions extérieures de chargement (volumique, surfaciques, linéiques ou ponctuelles), soit des actions de liaisons.

Le Principe Fondamental de la Statique (PFS), permet d'écrire la relation suivante pour chaque isolement :

$$\sum_{i=1}^n \{T_{i/S}\} = \{0\}$$

Appelons  $\vec{R}_{i/S}$  la résultante statique de chacune des actions extérieures sur  $S$  et  $\vec{M}_M(\vec{R}_{i/S})$  le moment en un point  $M$  quelconque de l'espace de chacune de ces actions. On a :

$$\sum_{i=1}^n \left\{ \begin{array}{c} \vec{R}_{i/S} \\ \vec{M}_M(\vec{R}_{i/S}) \end{array} \right\} = \left\{ \begin{array}{c} \vec{0} \\ \vec{0} \end{array} \right\} \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \sum_{i=1}^n \vec{R}_{i/S} = \vec{0} \quad (eq_1) \\ \sum_{i=1}^n \vec{M}_M(\vec{R}_{i/S}) = \vec{0} \quad (eq_2) \end{array} \right.$$

L'équation 1 est appelée « Théorème de la Résultante Statique » TRS

L'équation 2 est appelée « Théorème du Moment Statique » TMS

Remarque : il est possible d'appliquer le PFS à un ensemble de solides  $E$  en équilibre.

#### A.VI.1.c.ii Résultats obtenus

L'application du PFS donne deux types de résultats :

- Les actions de liaisons (inconnues de la résolution  $X, Y, Z, L, M$  et  $N$ ) en fonction des actions extérieures – On trouvera autant d'inconnues que le rang du système linéaire mis en place
- Les relations entre actions extérieures entrée/sortie associées aux degrés de mobilité du système (obtenues par les équations qui diminuent le rang du système, dans lesquelles tout sera connu) – On aura autant d'équations « inutiles » pour la détermination d'inconnues statiques, « diminuant le rang », « où tout est connu », qu'il y a de mobilités

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.c.iii PFS et résultat attendu

Nous verrons qu'il est assez fastidieux de mener une résolution statique car elle présente souvent beaucoup d'équations.

Après avoir mis en œuvre une méthode de a à z, il faudra être capable d'identifier, selon le résultat souhaité :

- La ou les pièces à isoler
- Le théorème à utiliser (TMS, TRS)
- Le point où l'appliquer
- L'axe sur lequel le projeter

Il sera alors par exemple possible d'obtenir en quelques lignes la relation entrée/sortie en statique, où bien l'action de liaison souhaitée

### A.VI.1.c.iv Démarche de résolution du système linéaire obtenu

Pour résoudre le système linéaire, il est recommandé de procéder ainsi :

- Encadrer les actions extérieures supposées connues
- Souligner en trait droit une inconnue dans l'équation dans laquelle elle a pu être déterminée
- Souligner cette même inconnue dans les autres équations avec un ligne en forme de vague (attention, si  $X_{ij}$  est connu,  $X_{ji}$  l'est aussi)

Cela permet :

- De revenir en arrière simplement en cas d'erreurs
- De mettre en évidence les éventuelles équations dans lesquelles tout est connu correspondant à des relations entre actions extérieures

Exemple :

$$\left\{ \begin{array}{l} \underline{X_{01}} + \underline{X_{21}} = 0 \\ \underline{Y_{01}} + \underline{Y_{21}} = 0 \\ -L_1 \cos \theta_{10} \underline{Y_{01}} + L_1 \sin \theta_{10} \underline{X_{01}} + [C] = 0 \\ \underline{X_{32}} + \underline{X_{12}} = 0 \\ \underline{Y_{32}} + \underline{Y_{12}} = 0 \\ L_2 \cos(\theta_{21} + \theta_{10}) \underline{Y_{32}} - L_2 \sin(\theta_{21} + \theta_{10}) \underline{X_{32}} = 0 \\ \underline{X_{23}} + X_{03} = 0 \\ [F] + \underline{Y_{23}} = 0 \\ \underline{N_{03}} = 0 \end{array} \right.$$

Le système ci-dessus montre une mobilité (équation dans laquelle tout est connu) :  $L_2 \cos(\theta_{21} + \theta_{10}) \underline{Y_{32}} - L_2 \sin(\theta_{21} + \theta_{10}) \underline{X_{32}} = 0$ . En remplaçant les expressions de  $Y_{32}$  et  $X_{32}$  obtenues lors de la résolution, on trouvera la relation entre  $F$  et  $C$ . Attention, selon la résolution, ce n'est pas forcément cette 6<sup>e</sup> équation qui sera celle où tout est connu, mais le résultat lui sera le même quoi qu'il arrive.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.c.v Théorème des actions réciproques

#### • **Enoncé**

Soient deux solides  $S_1$  et  $S_2$  en exerçant chacun une action sur l'autre, notées  $\{T_{12}\}$  et  $\{T_{21}\}$ .

Soit des actions extérieures quelconques  $\{T_{Ext \rightarrow 1}\}$  et  $\{T_{Ext \rightarrow 2}\}$  que les solides 1 et 2.

Le théorème des actions réciproques (ou 3<sup>e</sup> loi de Newton) démontre que l'action d'un solide 1 sur un solide 2 est l'opposée de l'action du solide 2 sur le solide 1. On parle souvent de principe d'action/réaction.

$$\{T_{21}\} = -\{T_{12}\}$$

#### • **Démonstration**

Isolons successivement  $S_1$ ,  $S_2$  et l'ensemble  $S_1US_2$  et appliquons le PFS à chacun de ces isoléments :

$S_1$	$\{T_{Ext \rightarrow 1}\} + \{T_{21}\} = \{0\}$	$\{T_{Ext \rightarrow 1}\} = -\{T_{21}\}$
$S_2$	$\{T_{Ext \rightarrow 2}\} + \{T_{12}\} = \{0\}$	$\{T_{Ext \rightarrow 2}\} = -\{T_{12}\}$
$S_1US_2$	$\{T_{Ext \rightarrow 1}\} + \{T_{Ext \rightarrow 2}\} = \{0\}$	
Bilan	$\begin{aligned} \{T_{Ext \rightarrow 1}\} + \{T_{Ext \rightarrow 2}\} &= \{0\} \\ -\{T_{21}\} - \{T_{12}\} &= \{0\} \\ \{T_{21}\} &= -\{T_{12}\} \end{aligned}$	

### A.VI.1.c.vi Théorème de superposition

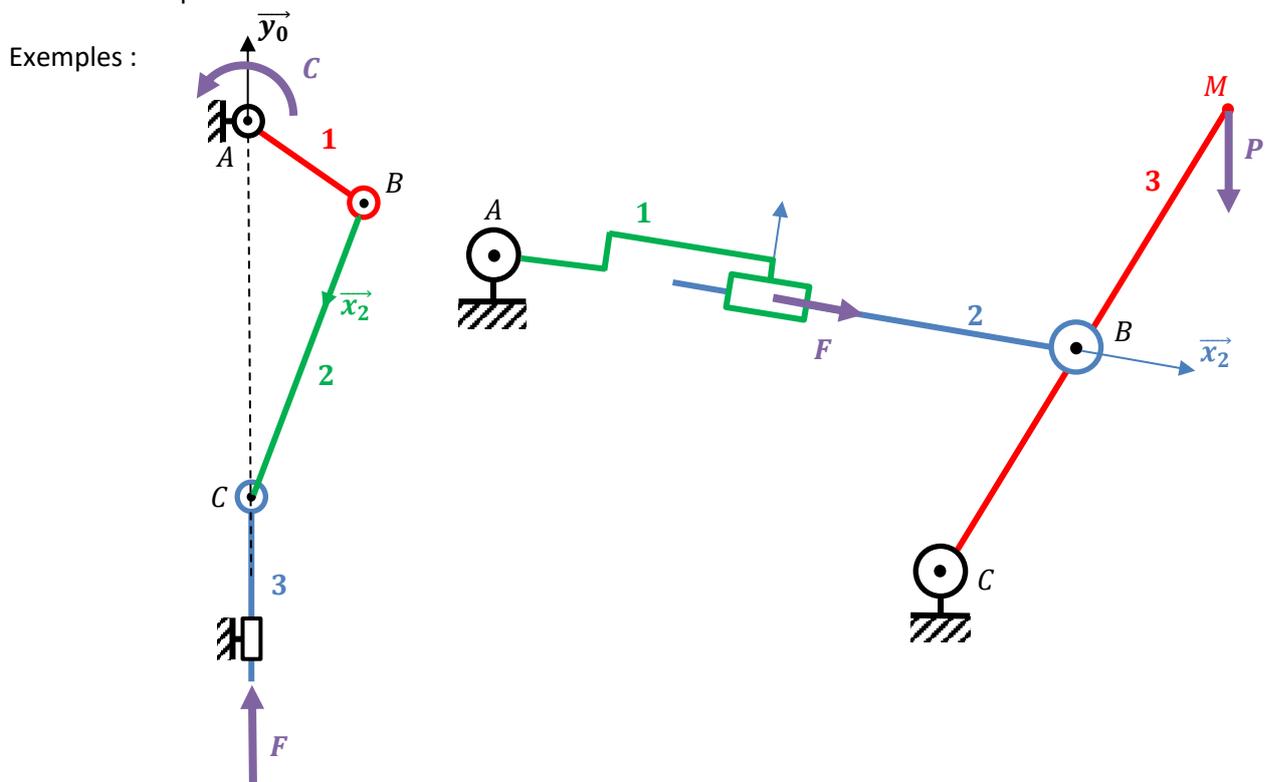
L'application du PFS conduit à l'obtention d'un système linéaire permettant de déterminer des inconnues statiques de liaisons. Si plusieurs chargements s'appliquent sur un mécanisme, on peut appliquer autant de PFS qu'il y a de chargements et sommer les solutions obtenues à chaque résolution.

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

### A.VI.1.c.vii Stratégie d'isolement

Par stratégie d'isolement, on entend l'application réduite (TRS ou TMS en un point et sur un axe) du PFS sur certaines pièces ou groupes de pièces pour **trouver rapidement la relation entre efforts entrée/sortie**. Il faut avoir un peu d'aisance en statique pour réussir à proposer des stratégies par soi-même. On retiendra les deux principes suivants :

- On cherche d'abord à isoler une pièce ou un ensemble de pièces entre deux pivots (en plan) ou deux rotules (en 3D) et soumises à aucune action mécanique autre que ces deux liaisons. On propose alors une force dont la direction est connue puisqu'elle est parallèle à la droite liant les centres des deux liaisons concernées
- On cherche ensuite avec intuition à appliquer le PFS en résultante sur un axe ou en moment en un point et sur un axe afin d'établir des relations entre les actions recherchées.



Exemple de gauche : Bielle-Manivelle

- Isoler 2 : Pièce « soumise à deux glisseurs », action suivant BC. On pose  $\overrightarrow{R_{12}} = R_{12}\overrightarrow{x_2}$  et  $\overrightarrow{R_{32}} = R_{32}\overrightarrow{x_2}$ . On a  $R_{12} = R_{23}$
- Isoler 3 : Le TRS sur  $\overrightarrow{y_0}$  donne la relation entre  $F$  et  $R_{23}$ , soit entre  $F$  et  $R_{12}$
- Isoler 1 : Le TMS en  $A$  sur  $\overrightarrow{z_0}$  donne la relation entre  $C$  et  $R_{12}$ , donc entre  $C$  et  $F$

Exemple de droite : Maxpid

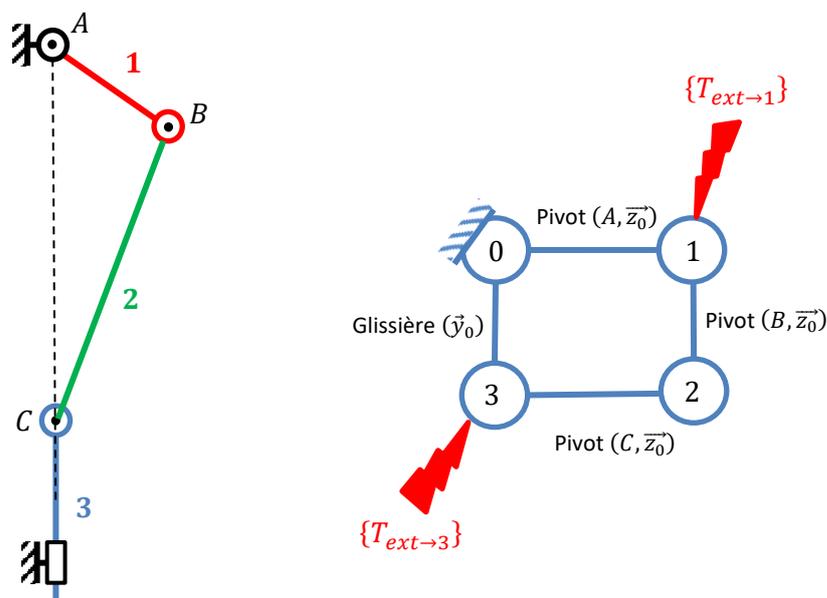
- Isoler 1+2 : Ensemble de pièces « soumises à deux glisseurs », action suivant AB. On pose  $\overrightarrow{R_{23}} = R_{23}\overrightarrow{x_2}$ .
- Isoler 2 : Le TRS sur  $\overrightarrow{x_2}$  permet de dire que  $F = R_{23}$
- Isoler 3 : Le TMS en  $C$  sur  $\overrightarrow{z_0}$  donne la relation entre  $P$  et  $R_{23}$ , donc entre  $P$  et  $F$

### A.VI.1.d PFS et chaînes ouvertes/fermées

Voyons maintenant les stratégies d'isolement à appliquer pour résoudre les mécanismes en statique.

#### A.VI.1.d.i Chaînes fermées

Reprenons l'exemple du système bielle/manivelle :



Pour trouver l'action dans la liaison  $L_{01}$  par exemple

- En isolant la pièce 1, on aura besoin de l'action dans la liaison  $L_{21}$  pour trouver celle dans  $L_{01}$
- En isolant les pièces 1+2, on aura besoin de l'action dans la liaison  $L_{32}$  pour trouver celle dans  $L_{01}$
- En isolant les pièces 1+2+3, on aura besoin de l'action dans la liaison  $L_{03}$  pour trouver celle dans  $L_{01}$

On voit qu'il ne sera pas possible de la trouver directement, il est en fait nécessaire de déterminer les actions dans toutes les liaisons pour avoir l'action recherchée. Pour cela, il est obligatoire d'effectuer autant d'isolements qu'il n'y a de pièces hormis le bâti.

Il faut donc procéder à 3 isolements. Dans ce genre de systèmes, bien qu'il soit possible par exemple d'isoler 1, puis 1+2, puis 1+2+3, on procède souvent à l'isolement de chacune des pièces successivement.

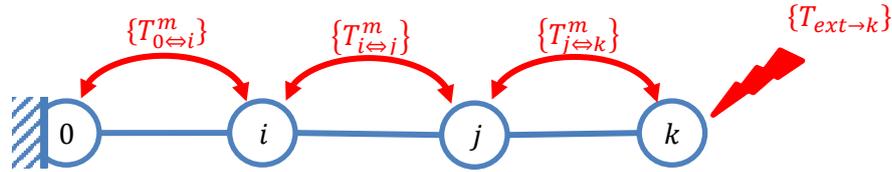
Pièce isolée	Pièce 1	Pièce 2	Pièce 3
Actions extérieures	$\{T_{ext \rightarrow 1}\}$ $\{T_{0 \rightarrow 1}\}$ $\{T_{2 \rightarrow 1}\}$	$\{T_{1 \rightarrow 2}\}$ $\{T_{3 \rightarrow 2}\}$	$\{T_{ext \rightarrow 3}\}$ $\{T_{0 \rightarrow 3}\}$ $\{T_{2 \rightarrow 3}\}$

On obtiendra alors un système d'équations permettant à la fois de trouver les actions dans toutes les liaisons en fonction des actions extérieures et les relations éventuelles entre ces actions extérieures.

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

### A.VI.1.d.ii Chaîne ouverte

Soit le système représenté par le graphe des liaisons suivant :



Connaissant l'action extérieure sur la pièce  $k$   $\{T_{ext \rightarrow k}\}$ , on souhaite par exemple déterminer l'action dans la liaison  $L_{0i}$ .

Méthode 1 : On effectue les isollements successifs de chacune des pièces. Pour chacune, on a alors une relation entre l'action « à gauche » et l'action « à droite » :

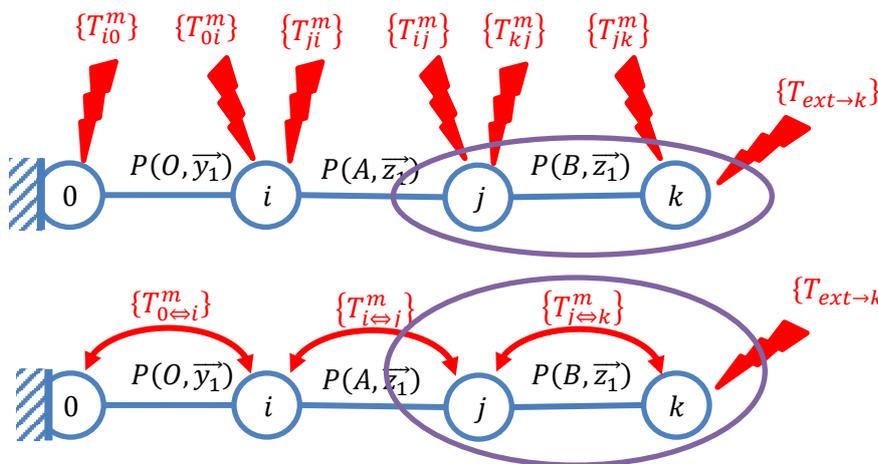
- L'isolement de la pièce  $k$  donne l'action  $\{T_{jk}\}$  en fonction de  $\{T_{ext \rightarrow k}\}$
- L'isolement de la pièce  $j$  donne l'action  $\{T_{ij}\}$  en fonction de  $\{T_{jk}\}$  et donc de  $\{T_{ext \rightarrow k}\}$
- L'isolement de la pièce  $i$  donne l'action  $\{T_{0i}\}$  en fonction de  $\{T_{ij}\}$  et donc de  $\{T_{ext \rightarrow k}\}$

Ainsi, pour obtenir l'action par exemple  $\{T_{0i}\}$ , il faut déterminer les actions dans les autres liaisons.

Méthode 2 : On isole un ensemble de solides. En effet, dans les systèmes en chaîne ouverte, il est intéressant d'isoler un ensemble de solides pour trouver directement les actions recherchées sans déterminer les actions dans d'autres liaisons.

- Le seul isolement  $i+j+k$  donne l'action  $\{T_{0i}\}$
- Le seul isolement  $j+k$  donne l'action  $\{T_{ij}\}$
- Le seul isolement  $k$  donne l'action  $\{T_{jk}\}$

Remarque : Voyons la différence de modélisation de la présence éventuelle d'interactions sur l'isolement de plusieurs solides.



Bilan des actions sur  $j+k$

$$\begin{aligned} & \{T_{i \rightarrow j}\} \\ & \{T_{ij}^m\} \\ & \{T_{kj}^m\} + \{T_{jk}^m\} = \{0\}! \\ & \{T_{ext \rightarrow k}\} \end{aligned}$$

Bilan des actions sur  $j+k$

$$\begin{aligned} & \{T_{i \rightarrow j}\} \\ & \{T_{ij}^m\} \\ & \{T_{ext \rightarrow k}\} \end{aligned}$$

On voit bien l'avantage de représenter les interactions extérieures par des doubles flèches afin de ne pas les prendre en compte dans les isollements de plusieurs pièces lorsqu'elles font partie de l'isolement puisqu'elles s'annulent. Ce principe est le même pour une chaîne fermée mais en général, dans ce cas, l'isolement de plusieurs solides n'est pas appliqué.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.e Système linéaire obtenu

#### A.VI.1.e.i Isolements

Pour résoudre entièrement un mécanisme, ie déterminer toutes les inconnues statiques des liaisons présentes, il faut effectuer autant d'isolements qu'il y a de solides sans compter le bâti (le bâti est capable de reprendre des efforts infinis) et leur appliquer le PFS. Soit  $P$  du nombre de pièces du mécanisme, bâti compris.

Il faut effectuer  $(P - 1)$  isolements

L'idée la plus évidente consiste à isoler chacune des  $(P - 1)$  pièces du mécanisme, d'écrire les systèmes d'équations correspondant, puis de les résoudre.

En réalité, on pourra effectuer  $(P - 1)$  isolements contenant chacun une ou plusieurs pièces du mécanisme, l'important étant de réaliser des choix conduisant à obtenir  $(P - 1)$  systèmes d'équations indépendants. Ce choix n'est pas évident et nécessite un peu d'expérience.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.e.ii Equations – Inconnues

#### • Mécanismes 3D

L'application du principe fondamental de la statique au  $P - 1$  pièces d'un mécanisme (il ne faut pas isoler le bâti) apporte, pour chaque solide, 2 équations vectorielles, soit 6 équations scalaires.

On note :

- $E_s$  le nombre d'équations statiques :  $E_s = 6(P - 1)$
- $I_s$  le nombre d'inconnues statiques.  $I_s$  s'obtient en comptant le nombre d'inconnues statiques indépendantes des torseurs des  $n$  liaisons :  $I_s = \sum_{i=1}^n I_s^i$ ,  $I_s^i$  étant le nombre d'inconnues statiques de la liaison  $i$  du mécanisme.

#### • Mécanismes plans

- 3 des équations de chaque isolement sont du type  $0 = 0$ . On peut donc définir le nombre d'équations en plan :  $E_s^{2D} = 3(P - 1)$
- La mobilité peut, mais c'est rare, diminuer (mobilité interne qui disparaît par exemple), on définit donc  $m^{2D}$
- Contrairement à la cinématique, les nombres d'inconnues statiques des liaisons encastrement, pivot et glissière changent. Seul le nombre d'inconnues statiques de la liaison ponctuelle est inchangé

$I_s$	3D	2D
Encastrement	6	3
Pivot	5	2
Glissière	5	2
Ponctuelle	1	1

#### • Remarque importante

Attention, des actions mécaniques extérieures n'étant pas des actions de liaisons (efforts, moments d'entrée et sortie) NE DOIVENT PAS être comptées comme des inconnues statiques. Malgré le fait que l'on puisse « dire en début de sujet » que l'action mécanique d'entrée est connue et que l'on veut la relation entre l'action mécanique de sortie et l'action mécanique d'entrée, on doit supposer ces actions comme connues car extérieures. On montrera alors qu'il y a une relation entre elles, mais ce ne sont pas des actions de liaisons.

Ne pas inclure des actions extérieures entrée/sortie dans  $I_s$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.e.iii Rang - Mobilité - Hyperstatisme

Le système d'équations obtenu est un système linéaire qui présente un rang noté  $r_s$ .

Le nombre d'inconnues statiques indéterminées par la résolution du système linéaire obtenu correspond au degré d'hyperstatisme  $h$  du mécanisme, c'est-à-dire au nombre d'inconnues statiques indéterminées qu'il faudrait imposer afin de déterminer les actions de liaison du mécanisme.

$$h = I_s - r_s$$

Le nombre d'équations inutiles du système statique correspond à la mobilité  $m$  du mécanisme.

$$m = E_s - r_s$$

On a :

$$h = m + I_s - E_s$$

Si l'on trouve un degré d'hyperstatisme négatif (on parle parfois d'hypostatisme dans certaines spécialités), c'est qu'il reste des mobilités qui n'ont pas été trouvées.

On peut définir le degré d'hyperstatisme d'un mécanisme plan en plan :

$$h^{2D} = m^{2D} + I_s^{2D} - E_s^{2D}$$

Remarque sur le lien entre 2D et 3D : En mécanismes plans (3 équations  $0 = 0$ ), on trouvera toujours un degré d'hyperstatisme 3D supérieur ou égal à 3 :  $h^{3D} = 3 + h^{2D}$ , avec  $h^{3D}$  le degré d'hyperstatisme du modèle plan en 3D. Lorsque le mécanisme ne présente que des pivots et des glissières, le modèle plan est identique au modèle 3D. Mais dès qu'il y a des ponctuelles, il faut faire attention à l'interprétation de ces équations. En effet, une ponctuelle 2D présente 1 inconnue statique en plan, une ponctuelle 3D a toujours 1 inconnue statique en 3D, mais le modèle 2D d'une ponctuelle présente 4 inconnues statiques en 3D car c'est une liaison qui ne peut se déplacer hors plan. Il faut donc faire attention aux raisons qui ont poussé à proposer une ponctuelle plane dans un modèle plan car elle peut provenir d'une ponctuelle 3D comme de l'association en série (par exemple) d'une glissière et d'une pivot. On voit que le modèle 3D associé à ces 2 solutions n'est pas le même et parler de  $h^{3D}$  peut porter à confusion, parle-t-on du degré d'hyperstatisme du modèle plan mis en 3D, ou du modèle 3D réel dont la modélisation plane a induit une réduction des liaisons. La formule  $h^{3D} = 3 + h^{2D}$  est donc toujours juste lorsqu'un mécanisme est réalisé en 2D et en 3D uniquement des pivots et glissières, et soumis à interprétation lorsqu'il y a des ponctuelles en plus dans le modèle 2D.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

#### A.VI.1.e.iv Solvabilité statique d'un mécanisme

Concrètement, un mécanisme isostatique ( $h = 0$ ) sera entièrement résolu en statique alors qu'un mécanisme hyperstatique ( $h > 0$ ) ne permettra pas de déterminer toutes les inconnues de liaisons.

$h = 0$   Mécanismes statiquement solvable

$h > 0$   Mécanismes statiquement NON solvable

#### A.VI.1.f Définition des torseurs au départ

En statique, il y aura presque toujours plusieurs solides à étudier. Et ces solides seront quasiment toujours en interaction les uns avec les autres. Prenons pour l'exemple deux solides  $i$  et  $j$ .

La résolution statique du problème nous conduira à réaliser un premier isolement, prenons  $i$ .

Parmi les actions mécaniques extérieures sur  $i$ , on trouvera le torseur  $\{T_{j/i}\}$ . On va alors probablement le définir en un point et dans une base arrangeants pour traiter ce premier isolement.

Ensuite, il faudra isoler  $j$ , et on devra à nouveau utiliser le torseur  $\{T_{i/j}\} = -\{T_{j/i}\}$ . Et c'est ici qu'il y a un gros risque d'erreurs. Souvent, on oublie que ce torseur a déjà été utilisé et on se permet alors de le redéfinir en un point et dans une base qui pourraient être différents des choix faits pour l'isolement de  $i$ , ce qui est une erreur. Attention, il faut reprendre le torseur qui a été défini lors du premier isolement, et le changer de point et de base si nécessaire.

Une solution intéressante pour éviter cette erreur consiste à créer un tableau avant d'isoler chacune des pièces du mécanisme, dans lequel on écrit chacun des torseurs des liaisons du système sans forcément choisir de point et de base. Puis, lors de la réalisation de chaque isolement, on vient piocher les torseurs dans ce tableau, en les complétant alors avec les choix effectués si ce n'est déjà fait.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.g Mise en œuvre pour chaque isolement

On écrit le PFS pour chaque isolement :

$$\{T_{1/S}\} + \{T_{2/S}\} + \dots + \{T_{n/S}\} = \{0\}$$

On écrit les différents torseurs des liaisons en leurs points caractéristiques :

$$\left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{1/S}} \\ \overrightarrow{M_A(R_{1/S})} \end{array} \right\}_A + \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{2/S}} \\ \overrightarrow{M_B(R_{2/S})} \end{array} \right\}_B + \dots + \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{n/S}} \\ \overrightarrow{M_C(R_{n/S})} \end{array} \right\}_C = \{0\}$$

Remarque : on pourra définir ces torseurs en notation verticale car c'est une notation simple à retenir, mais nous passerons tout de suite après à une notation vectorielle lors de l'expression de ceux-ci au même point.

On déplace alors tous les torseurs au même point en utilisant la formule de Varignon :

$$\left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{1/S}} \\ \overrightarrow{M_M(R_{1/S})} \end{array} \right\}_M + \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{2/S}} \\ \overrightarrow{M_M(R_{2/S})} \end{array} \right\}_M + \dots + \left\{ \begin{array}{c} \overrightarrow{R_{n/S}} \\ \overrightarrow{M_M(R_{n/S})} \end{array} \right\}_M = \{0\}$$

On obtient alors 2 équations vectorielles :

$$\left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{R_{1/S}} + \overrightarrow{R_{2/S}} + \dots + \overrightarrow{R_{n/S}} = \vec{0} \quad (\overline{Eq1} = \vec{0}) \\ \overrightarrow{M_M(R_{1/S})} + \overrightarrow{M_M(R_{2/S})} + \dots + \overrightarrow{M_M(R_{n/S})} = \vec{0} \quad (\overline{Eq2} = \vec{0}) \end{array} \right.$$

Il reste alors à obtenir 6 équations scalaires en projection dans une ou deux bases  $\mathfrak{B}_m(\vec{x}_m, \vec{y}_m, \vec{z}_m)$   $\mathfrak{B}_n(\vec{x}_n, \vec{y}_n, \vec{z}_n)$ :

$$\left\{ \begin{array}{l} \overline{Eq1} \cdot \vec{x}_m = 0 \\ \overline{Eq1} \cdot \vec{y}_m = 0 \\ \overline{Eq1} \cdot \vec{z}_m = 0 \\ \overline{Eq2} \cdot \vec{x}_n = 0 \\ \overline{Eq2} \cdot \vec{y}_n = 0 \\ \overline{Eq2} \cdot \vec{z}_n = 0 \end{array} \right.$$

Remarques :

- On prend généralement les même bases ( $\mathfrak{B}_m = \mathfrak{B}_n$ ), mais ce n'est pas une obligation
- Il est obligatoire de projeter un MÊME vecteur sur LES TROIS vecteurs de la MÊME base afin de résoudre complètement un problème (relation d'équivalence)
- il peut être possible, en projetant une équation sur un seul vecteur, puis sur un seul autre, pas forcément orthogonal au premier, d'obtenir des relations recherchées, puisqu'elles sont vraies quelle que soit la projection, suffisantes pour résoudre le problème. Toutefois, il n'y aura alors pas obligatoirement équivalence entre le système d'équation et la solution obtenue. On ne recherche pas forcément toutes les solutions !

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

- Le programme insiste sur le fait que vous devez être en mesure de choisir les théorèmes et projections suffisantes afin de déterminer les relations recherchées. Il n'est donc pas forcément obligatoire d'obtenir 6 équations par isolement ! Toutefois, les obtenir conduit forcément au résultat

- En mécanismes plans dont les rotations sont portées par le même vecteur  $\vec{z}$ , on aura uniquement 3 équations scalaires en projection dans une base  $\mathcal{B}_m(\vec{x}_m, \vec{y}_m, \vec{z}_m)$ :

$$\begin{cases} \overrightarrow{Eq1} \cdot \vec{x}_m = 0 \\ \overrightarrow{Eq1} \cdot \vec{y}_m = 0 \\ \overrightarrow{Eq2} \cdot \vec{z}_m = 0 \end{cases}$$

### A.VI.1.h Choix de points et bases

Lors de la mise en œuvre du PFS, on doit choisir

- un point où exprimer tous les torseurs afin de les sommer
- une base afin de projeter les deux équations vectorielles et obtenir 6 équations scalaires

Ce choix doit être fait pour chaque solide, mais ne doit pas forcément être le même pour chacun.

L'objectif peut être double :

- simplifier au plus les calculs afin d'obtenir des équations les plus simples possible
- obtenir la relation voulue au plus vite

#### A.VI.1.h.i Préliminaires – Choix initiaux

Nous ne détaillerons pas à nouveau ici ce que nous avons vu en cinématique, mais rappelons la conclusion :

Bien qu'il y ait plusieurs choix de bases et de points possibles pour la définition d'un torseur, il faut

- regarder ce qui est demandé dans l'exercice
- effectuer un choix car les composantes sont alors définies pour le point et la base choisis (ne jamais laisser  $\forall P$  par exemple)
- avoir conscience que de ces choix dépendent les valeurs numériques finales
  - des composantes de moment pour les différents choix de points
  - de composantes de résultante et de moment pour les choix des bases

Par ailleurs, lorsqu'il y a plusieurs pièces à isoler, étudier le problème de chaque solide afin d'effectuer un choix, et définir les torseurs statiques des liaisons avant d'effectuer les isolements, et les utiliser pour chaque isolement

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

### A.VI.1.h.ii Choix du point

Comme on l'a vu en cinématique, on choisira en général un point où, parmi tous les torseurs statiques à sommer, il y a le plus de composantes en résultante. Ce choix permettra de simplifier l'équation vectorielle de moment. Cela n'est pas nécessaire dans le cas particulier où un des torseurs présente une résultante de plus que les autres et si le changement de point doit se faire dans la direction de cette résultante, car le produit vectoriel de la formule de Varignon n'induera pas de nouveaux termes.

Remarque : Lorsque l'on choisit un point, on peut faire disparaître des équations en moment une résultante mécanique qui s'applique en ce point. Même si cette résultante est toujours bien présente dans les équations en résultante (on pourra la faire intervenir dans les résultats), la résolution des équations en moment ne la fera pas apparaître. Or, si l'on souhaite des résultats en fonction de cette action, où même si on cherche cette action, il peut être plus simple et rapide de l'avoir aussi dans les équations en moment. Le choix du point va donc pouvoir influencer la résolution. Mais les résultats finaux seront eux, bien entendu, indifférents.

### A.VI.1.h.iii Choix de la base

D'une manière générale, la base sera choisie afin d'obtenir les équations les plus simples possible. Ainsi, on projettera dans la base dans laquelle interviennent le plus de termes.

Exemple : soit l'équation vectorielle suivante obtenue dans un mécanisme plan :

$$a\vec{x}_1 + b\vec{y}_1 + c\vec{x}_2 = \vec{0}$$

Attention, si deux termes sont en  $\vec{x}_2$  par exemple, ils ne comptent que pour un seul terme après factorisation...

Le choix de la base 1 fait apparaître deux projections de  $\vec{x}_2$  :

$$\begin{cases} a + c \cos \theta_{21} = 0 \\ b + c \sin \theta_{21} = 0 \end{cases}$$

Le choix de la base 2 fait apparaître 4 projections de  $\vec{x}_1$  et  $\vec{y}_1$  :

$$\begin{cases} a \cos \theta_{12} - b \sin \theta_{12} + c = 0 \\ a \sin \theta_{12} + b \cos \theta_{12} = 0 \end{cases}$$

On choisira donc la base 1.

Il est parfois possible, en choisissant bien la base, d'obtenir immédiatement la relation entrée sortie lorsque c'est le seul résultat voulu.

### A.VI.1.i Résolution

Après avoir écrit les 6 équations scalaires par isolement (3 en mécanismes plans), on regroupe l'ensemble des équations et on résout le système.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

## **A.VI.2 Statique graphique**

A rédiger

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

## A.VII. Liaisons équivalentes

Nous nous limiterons ici à la détermination de liaisons équivalentes par la méthode **statique**. Nous avons vu qu'une démarche semblable s'applique avec une méthode cinématique.

### A.VII.1 Préliminaires

Rappelons ici succinctement les différents points abordés et illustrés dans le paragraphe « Liaisons équivalentes » « Préliminaires » du cours de cinématique.

Il importe de déterminer un torseur équivalent à plusieurs liaisons en série ou en parallèle dans sa forme canonique. Pour cela :

- soit on reconnaît la liaison recherchée à l'avance et on se place en un point et dans une base associée à cette liaison
- soit on ne la reconnaît pas et on cherche alors à minimiser le moment
  - o Un bon choix de point permet de minimiser le moment (dépendance entre colonnes résultante et moment)
  - o Un bon choix de base permet d'annuler une dépendance entre deux composantes de résultante ET deux composantes (sur les mêmes axes) de moment

On obtient alors un torseur ayant

- des inconnues indépendantes permettant ou non de reconnaître une liaison usuelle selon sa forme
- des inconnues dépendantes, ne pouvant correspondre à une liaison normalisée

Remarque : Une liaison équivalente peut être une liaison normalisée dans une base qui bouge avec le temps et en un point qui peut ne pas être fixe dans l'espace. On peut par exemple trouver une liaison pivot d'axe  $(O, \vec{x})$  où le point  $O$  n'est pas fixe au cours du temps dans la base  $0$ .

#### A.VII.1.a Méthode de choix du point

Soit  $P$  le point d'expression des torseurs des liaisons composant la liaison équivalente recherchée :

- Essayer de reconnaître la liaison recherchée parmi les liaisons usuelles
- Si la liaison recherchée est une liaison usuelle,  $P$  sera choisi sur son lieu d'invariance
- $P$  sera choisi, autant que possible, sur un lieu d'invariance commun des différents torseurs des liaisons composant la liaison équivalente afin de minimiser le travail de déplacement des torseurs en  $P$ .
- Si des torseurs doivent être déplacés, et si différents points peuvent convenir,  $P$  sera le point induisant le moins de termes en moment, c'est-à-dire que les torseurs à déplacer auront généralement le moins possible de composantes de résultante  $(X, Y, Z)$ . Cela n'est pas nécessaire dans le cas où parmi les points possibles, le changement de point s'effectue suivant l'axe de la résultante supplémentaire (s'il n'y en a qu'une), car le produit vectoriel de la formule de Varignon n'induit pas de nouveaux termes

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

### A.VII.1.b Méthode de choix de la base

Pour déterminer la base d'expression du torseur équivalent, il faut :

- Essayer de reconnaître la liaison recherchée parmi les liaisons usuelles
- Si la liaison recherchée est une liaison usuelle,  $\mathfrak{B}$  sera une base contenant au minimum les vecteurs proposés dans le tableau des liaisons (ex :  $\mathfrak{B}(\vec{x}, -, -) \rightarrow$  choix d'une base quelconque contenant le vecteur  $\vec{x}$ , quelle que soit sa position)
- D'une manière générale, choisir une base contenant à la fois les éléments géométriques des liaisons présentes et les éventuels vecteurs qui vont servir à la formule de Varignon

## A.VII.2 Analyse

### A.VII.2.a Préliminaires

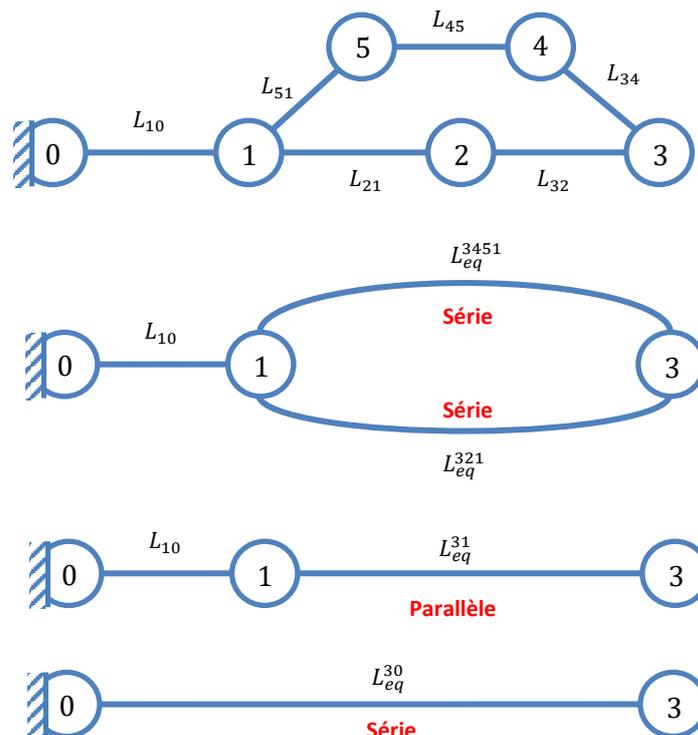
Face à un plan ou une vue 3D d'un mécanisme :

- Analyser les surfaces en contact et proposer les liaisons usuelles correspondantes
- Proposer un modèle cinématique du système : schéma d'architecture
- Etablir son graphe des liaisons
- Identifier si les liaisons étudiées sont en série ou en parallèle

### A.VII.2.b Décomposition du problème

Lorsque l'étude porte sur des liaisons à la fois en série et en parallèle, et où s'il y a plus de 2 liaisons à étudier, il est possible, voire conseillé, de décomposer le problème en somme de problèmes simples contenant quelques liaisons en menant toute la démarche à chaque étape.

Exemple :



### A.VII.2.c Liaisons en série



Lorsque deux pièces sont reliées par plusieurs liaisons successives, la liaison équivalente entre ces deux pièces possède un degré de mobilité supérieur ou égale au maximum des degrés de mobilité de chaque liaison intermédiaire.

Méthode :

- Choisir point  $P$  et base  $\mathfrak{B}$
- Exprimer les  $n$  torseurs statiques en  $P$  dans  $\mathfrak{B}$  des liaisons  $\{\mathcal{T}_{n/n-1}\}, \{\mathcal{T}_{n-1/n-2}\} \dots \{\mathcal{T}_{2/1}\}$
- Poser le torseur générique de la liaison équivalente  $\{\mathcal{T}_{n/1}\}$  comportant les 6 inconnues en  $P$  dans  $\mathfrak{B}$
- Par application du PFS à chaque solide, on a :

Solide	PFS	Déduction
2	$\{\mathcal{T}_{1/2}\} + \{\mathcal{T}_{3/2}\} = \{0\}$	$\{\mathcal{T}_{2/1}\} = \{\mathcal{T}_{3/2}\}$
i	$\{\mathcal{T}_{i-1/i}\} + \{\mathcal{T}_{i+1/i}\} = \{0\}$	$\{\mathcal{T}_{i+1/i}\} = \{\mathcal{T}_{i/i-1}\}$
n	$\{\mathcal{T}_{n-1/n}\} + \{\mathcal{T}_{ext \rightarrow n}\} = \{0\}$	$\{\mathcal{T}_{n/n-1}\} = \{\mathcal{T}_{ext \rightarrow n}\}$
n via $L_{eq}$	$\{\mathcal{T}_{1/n}\} + \{\mathcal{T}_{ext \rightarrow n}\} = \{0\}$	$\{\mathcal{T}_{n/1}\} = \{\mathcal{T}_{ext \rightarrow n}\}$

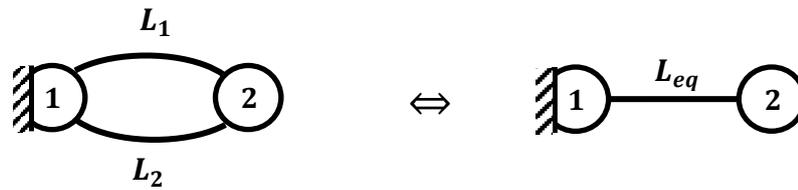
Finalement, on trouve :

$$\{\mathcal{T}_{n/1}\} = \{\mathcal{T}_{n/n-1}\} = \{\mathcal{T}_{n-1/n-2}\} = \dots = \{\mathcal{T}_{2/1}\}$$

*Attention au choix du point  $P$  et de la base  $\mathfrak{B}$  – Attention à l'ordre des indices*

- Exprimer  $\{\mathcal{T}_{n/1}\} = \begin{Bmatrix} X_{n/1} & L_{n/1} \\ Y_{n/1} & M_{n/1} \\ Z_{n/1} & N_{n/1} \end{Bmatrix}_P^{\mathfrak{B}}$  en fonction de ses inconnues statiques indépendantes non nulles
- S'il y a présence d'inconnues dépendantes :
  - o Dans des mêmes composantes de la résultante et du moment, tenter un changement de base
  - o Entre résultante et moment, tenter un changement de point
- Identifier, si possible, la liaison équivalente parmi les liaisons usuelles

### A.VII.2.d Liaisons en parallèle



Des liaisons en parallèle permettent généralement de répartir les efforts que chacune va subir dans un contexte de dimensionnement de mécanismes. L'ensemble des plusieurs liaisons entre deux pièces réalise une nouvelle liaison à mobilité inférieure ou égale à la mobilité de chacune des liaisons.

Méthode :

- Choisir point  $P$  et base  $\mathfrak{B}$
- Exprimer les  $n$  torseurs statiques en  $P$  dans  $\mathfrak{B}$  de chaque liaison en prenant soin de différencier leur notation, en utilisant un numéro pour chacune:  $\{\mathcal{T}_{2/1}^1\}, \{\mathcal{T}_{2/1}^2\} \dots \{\mathcal{T}_{2/1}^n\}$ .
- Par application du PFS, on a :

Solide	Liaison	PFS	Déduction
2	n	$\{\mathcal{T}_{ext \rightarrow n}\} + \sum_{i=1}^n \{\mathcal{T}_{1/2}^i\} = \{0\}$	$\{\mathcal{T}_{ext \rightarrow n}\} = \sum_{i=1}^n \{\mathcal{T}_{2/1}^i\}$
2	$L_{eq}$	$\{\mathcal{T}_{ext \rightarrow n}\} + \{\mathcal{T}_{1/2}\} = \{0\}$	$\{\mathcal{T}_{ext \rightarrow n}\} = \{\mathcal{T}_{2/1}\}$

$$\{\mathcal{T}_{2/1}\} = \sum_{i=1}^n \{\mathcal{T}_{2/1}^i\} = \{\mathcal{T}_{2/1}^1\} + \{\mathcal{T}_{2/1}^2\} + \dots + \{\mathcal{T}_{2/1}^n\}$$

Attention au choix du point  $P$  et de la base  $\mathfrak{B}$  – Attention à l'ordre des indices

- Exprimer  $\{\mathcal{T}_{2/1}\} = \begin{pmatrix} X_{2/1} & L_{2/1} \\ Y_{2/1} & M_{2/1} \\ Z_{2/1} & N_{2/1} \end{pmatrix}_{\mathfrak{B}}$  en fonction de ses inconnues statiques indépendantes non nulles
- S'il y a présence d'inconnues dépendantes :
  - o Dans des mêmes composantes de la résultante et du moment, tenter un changement de base
  - o Entre résultante et moment, tenter un changement de point
- Identifier, si possible, la liaison équivalente parmi les liaisons usuelles

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

## A.VIII. Transformation du mouvement

Reprenons les différents mécanismes de transformation du mouvement que nous avons vu dans le chapitre de cinématique.

On supposera ici que toutes les liaisons sont parfaites. Les relations statiques trouvées entre action mécanique d'entrée et action mécanique de sortie ne seront valables que si les liaisons sont parfaites. Si les liaisons sont imparfaites, les relations cinématiques restent parfaitement valables, mais les relations statiques ne le seront plus, l'action de sortie étant toujours légèrement plus faible que l'action théorique lorsque les liaisons sont supposées parfaites.

Attention, dans tous les mécanismes de transformation du mouvement, il faut veiller à définir les signes des efforts entrant et sortant. La convention généralement choisie, et elle le sera dans la suite, est de considérer une entrée en effort ou couple  $E_1$  de l'extérieur sur la pièce d'entrée, et un effort ou couple transmis de la pièce 2 vers l'extérieur  $E_2$ . Ainsi, la pièce 1 est soumise à  $E_1$ , la pièce 2 à  $-E_2$ .

### A.VIII.1 Transformation Rotation/Rotation

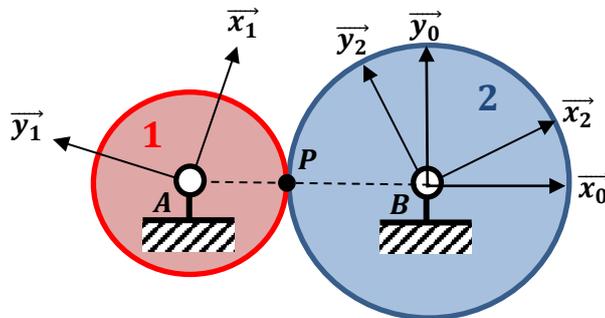
Nous nous intéressons ici aux transformations de mouvement présentant un rapport  $k_{s/e}$  constant :

$$\omega_{s/0} = k_{s/e} \omega_{e/0} \quad ; \quad V_{s/0} = k_{s/e} \omega_{e/0} \quad ; \quad V_{s/0} = k_{s/e} V_{e/0}$$

#### A.VIII.1.a Solution Engrenages

##### • Contact extérieur

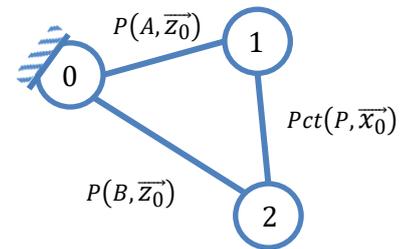
Soit le modèle suivant :



$$\|\overline{AP}\| = R_1 \quad ; \quad \|\overline{PB}\| = R_2$$

$$\theta_{20} = (\widehat{x_0, x_2}) = (\widehat{y_0, y_2})$$

$$\theta_{10} = (\widehat{x_0, x_1}) = (\widehat{y_0, y_1})$$



On suppose qu'il y a roulement sans glissement entre 1 et 2 en P.

Appelons  $\overline{C}_1 = C_1 \overline{z_0}$  le couple d'entrée, de l'extérieur sur la pièce 1 selon l'axe  $(A, \overline{z_0})$  et  $\overline{C}_2 = C_2 \overline{z_0}$  le couple de sortie, transmis par la pièce 2 à la sortie selon l'axe  $(B, \overline{z_0})$

On note  $\{T_{21}\} = \left\{ \begin{array}{l} R_x^{21} \overline{x_0} + R_y^{21} \overline{y_0} \\ \vec{0} \end{array} \right\}_P$  l'action de la roue dentée 2 sur la roue dentée 1.

On se place en mécanisme plan.

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

Equilibre pièce 1	$\begin{cases} \vec{0} \\ C_1 \vec{z}_0 \end{cases}_A + \begin{cases} X_{01} \vec{x}_0 + Y_{01} \vec{y}_0 \\ \vec{0} \end{cases}_A + \begin{cases} R_x^{21} \vec{x}_0 + R_y^{21} \vec{y}_0 \\ \vec{0} \end{cases}_P = \{0\}$ $\vec{M}_A(\vec{R}_{21}) = \vec{M}_P(\vec{R}_{21}) + \vec{AP} \wedge \vec{R}_{21} = R_1 \vec{x}_0 \wedge (R_x^{21} \vec{x}_0 + R_y^{21} \vec{y}_0) = R_1 R_y^{21} \vec{z}_0$ $\begin{cases} \vec{0} \\ C_1 \vec{z}_0 \end{cases}_A + \begin{cases} X_{01} \vec{x}_0 + Y_{01} \vec{y}_0 \\ \vec{0} \end{cases}_A + \begin{cases} R_x^{21} \vec{x}_0 + R_y^{21} \vec{y}_0 \\ R_1 R_y^{21} \vec{z}_0 \end{cases}_A = \{0\}$ $\begin{cases} X_{01} \vec{x}_0 + Y_{01} \vec{y}_0 + R_x^{21} \vec{x}_0 + R_y^{21} \vec{y}_0 = \vec{0} \\ C_1 \vec{z}_0 + R_1 R_y^{21} \vec{z}_0 = \vec{0} \end{cases}$ <p>Equation en moment suivant <math>\vec{z}_0</math> :</p> $C_1 + R_1 R_y^{21} = 0$
Equilibre pièce 2	$\begin{cases} \vec{0} \\ -C_2 \vec{z}_0 \end{cases}_B + \begin{cases} X_{02} \vec{x}_0 + Y_{02} \vec{y}_0 \\ \vec{0} \end{cases}_B + \begin{cases} R_x^{12} \vec{x}_0 + R_y^{12} \vec{y}_0 \\ \vec{0} \end{cases}_P = \{0\}$ $\vec{M}_B(\vec{R}_{12}) = \vec{M}_P(\vec{R}_{12}) + \vec{BP} \wedge \vec{R}_{12} = -R_2 \vec{x}_0 \wedge (R_x^{12} \vec{x}_0 + R_y^{12} \vec{y}_0) = -R_2 R_y^{12} \vec{z}_0$ $\begin{cases} \vec{0} \\ -C_2 \vec{z}_0 \end{cases}_B + \begin{cases} X_{02} \vec{x}_0 + Y_{02} \vec{y}_0 \\ \vec{0} \end{cases}_B + \begin{cases} R_x^{12} \vec{x}_0 + R_y^{12} \vec{y}_0 \\ -R_2 R_y^{12} \vec{z}_0 \end{cases}_B = \{0\}$ $\begin{cases} X_{02} \vec{x}_0 + Y_{02} \vec{y}_0 + R_x^{12} \vec{x}_0 + R_y^{12} \vec{y}_0 = \vec{0} \\ -C_2 \vec{z}_0 - R_2 R_y^{12} \vec{z}_0 = \vec{0} \end{cases}$ <p>Equation en moment suivant <math>\vec{z}_0</math> :</p> $-C_2 - R_2 R_y^{12} = 0$

Soit :

$$\begin{cases} C_1 + R_1 R_y^{21} = 0 \\ C_2 + R_2 R_y^{12} = 0 \end{cases}$$

D'après le théorème des actions réciproques :

$$R_y^{21} = -R_y^{12}$$

Les équations en moment donnent :

$$\begin{cases} C_1 + R_1 R_y^{21} = 0 \\ -C_2 - R_2 R_y^{12} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} C_1 = -R_1 R_y^{21} \\ C_2 = -R_2 R_y^{12} = R_2 R_y^{21} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} R_y^{21} = -\frac{C_1}{R_1} \\ R_y^{21} = \frac{C_2}{R_2} \end{cases} \Rightarrow -\frac{C_1}{R_1} = \frac{C_2}{R_2}$$

Or :

$$\frac{\Omega_{20}}{\Omega_{10}} = -\frac{R_1}{R_2} = -\frac{Z_1}{Z_2} = k$$

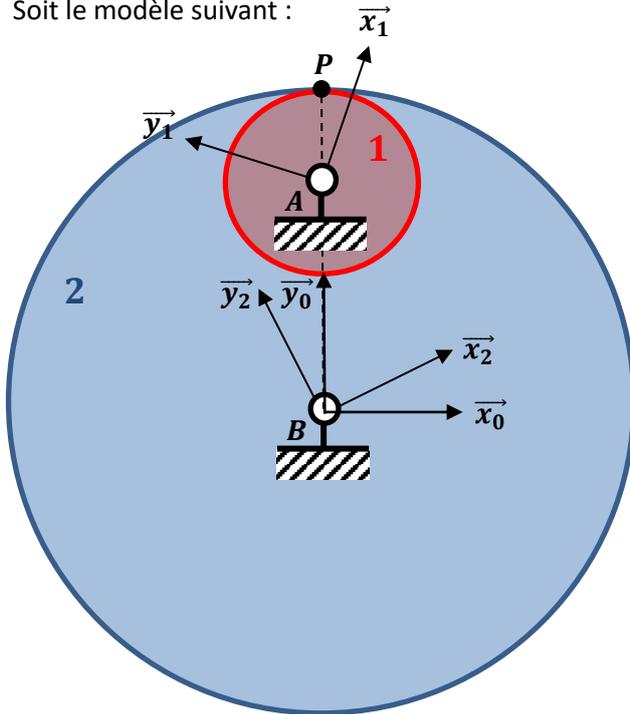
Soit :

$$\frac{C_2}{C_1} = -\frac{R_2}{R_1} = -\frac{Z_2}{Z_1} = \frac{\Omega_{10}}{\Omega_{20}} = \frac{1}{k}$$

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

• **Contact intérieur**

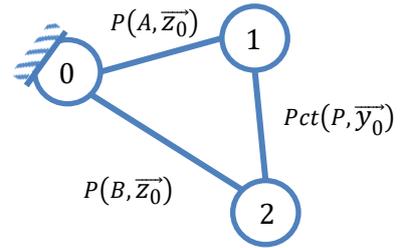
Soit le modèle suivant :



$$\|\overrightarrow{AP}\| = R_1 ; \|\overrightarrow{PB}\| = R_2$$

$$\theta_{20} = (\widehat{x_0, x_2}) = (\widehat{y_0, y_2})$$

$$\theta_{10} = (\widehat{x_0, x_1}) = (\widehat{y_0, y_1})$$



Appelons  $\vec{C}_1 = C_1 \vec{z}_0$  le couple d'entrée, de l'extérieur sur la pièce 1 selon l'axe  $(A, \vec{z}_0)$  et  $\vec{C}_2 = C_2 \vec{z}_0$  le couple de sortie, transmis par la pièce 2 à la sortie selon l'axe  $(B, \vec{z}_0)$

Par une démonstration similaire au cas du contact extérieur, on obtient les deux équations suivantes en appliquant le TMS à chaque solide suivant  $\vec{z}_0$

$$\begin{cases} C_1 - R_1 R_x^{21} = 0 \\ -C_2 - R_2 R_x^{12} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} C_1 = R_1 R_x^{21} \\ -C_2 = R_2 R_x^{12} = -R_2 R_x^{21} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} R_x^{21} = \frac{C_1}{R_1} \\ R_x^{21} = \frac{C_2}{R_2} \end{cases}$$

Or :

$$\frac{\Omega_{20}}{\Omega_{10}} = \frac{R_1}{R_2} = \frac{Z_1}{Z_2} = k$$

Soit :

$$\frac{C_2}{C_1} = \frac{R_2}{R_1} = \frac{Z_2}{Z_1} = \frac{\Omega_{10}}{\Omega_{20}} = \frac{1}{k}$$

Dernière mise à jour	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY
13/12/2017		Cours

• **Train d'engrenages**

Considérons maintenant un ensemble de  $p$  engrenages en série dont les axes sont fixes dans le repère 0:

- Engrenage 1 : roues 1 et 2 – rapport  $k_{2/1} = \frac{\Omega_{2/0}}{\Omega_{1/0}}$  – Couples  $C_1$  et  $C_2$
- Engrenage 2 : roues 2 et 3 – rapport  $k_{3/2} = \frac{\Omega_{3/0}}{\Omega_{2/0}}$  – Couples  $C_2$  et  $C_3$
- ...
- Engrenage  $p$  : roues  $p$  et  $p + 1$  – rapport  $k_{p+1/p} = \frac{\Omega_{p+1/0}}{\Omega_{p/0}}$  – Couples  $C_p$  et  $C_{p+1}$

D'après ce que nous venons de voir, on a :

$$\frac{C_2}{C_1} = \frac{1}{k_{21}} \quad ; \quad \frac{C_3}{C_2} = \frac{1}{k_{32}} \quad ; \quad \dots \quad ; \quad \frac{C_{p+1}}{C_p} = \frac{1}{k_{p+1/p}}$$

Nous avons vu en cinématique que le rapport de réduction global valait :

$$k_{p+1/1} = \frac{\Omega_{p+1/0}}{\Omega_{1/0}} = \prod_{i=1}^p k_{i+1/i}$$

On a donc :

$$\frac{C_{p+1}}{C_1} = \frac{C_{p+1}}{C_p} \dots \frac{C_3}{C_2} \frac{C_2}{C_1} = \frac{1}{k_{p+1/p}} \dots \frac{1}{k_{32}} \frac{1}{k_{21}}$$

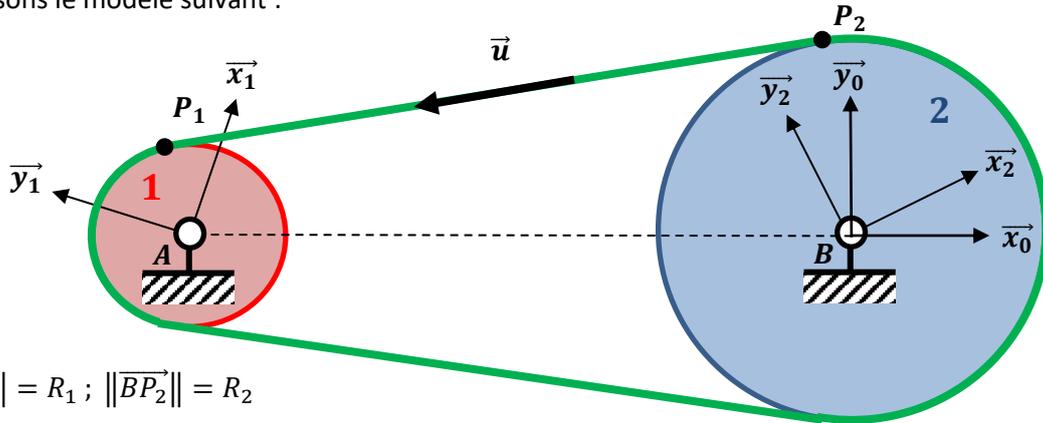
$$\frac{C_{p+1}}{C_1} = \prod_{i=1}^p \frac{1}{k_{i+1/i}} = \frac{1}{k_{p1}}$$

Remarque : Lorsque les liaisons sont imparfaites (programme de seconde année), les relations cinématiques, imposées par la matière, sont inchangées. Par contre, les couples et efforts transmis sont diminués

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

### A.VIII.1.b Solution Poulie/Courroie

Proposons le modèle suivant :



$$\|\overrightarrow{AP_1}\| = R_1; \|\overrightarrow{BP_2}\| = R_2$$

$$\theta_{20} = (\overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{x_2}) = (\overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{y_2})$$

$$\theta_{10} = (\overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{x_1}) = (\overrightarrow{y_0}, \overrightarrow{y_1})$$

Appelons  $\overrightarrow{C_1} = C_1 \overrightarrow{z_0}$  le couple d'entrée, de l'extérieur sur la pièce 1 selon l'axe  $(A, \overrightarrow{z_0})$  et  $\overrightarrow{C_2} = C_2 \overrightarrow{z_0}$  le couple de sortie, transmis par la pièce 2 à la sortie selon l'axe  $(B, \overrightarrow{z_0})$

Appelons  $\overrightarrow{F_{c1}} = F_{c1} \vec{u}$  l'effort de la courroie sur la poulie 1 en  $P_1$  et  $\overrightarrow{F_{c2}} = F_{c2} \vec{u}$  l'effort de la courroie sur la poulie 2 en  $P_2$

Supposons que la courroie se comporte comme un solide rigide entre  $P_1$  et  $P_2$ . L'équation du TRS sur  $\vec{u}$  appliqué à celle-ci donne :

$$F_{c1} = -F_{c2}$$

L'isolement de chacune des roues donne la relation suivante, en appliquant le TMS suivant  $\overrightarrow{z_0}$  :

$$\begin{cases} C_1 + F_{c1}R_1 = 0 \\ -C_2 + F_{c2}R_2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} C_1 = -F_{c1}R_1 \\ C_2 = F_{c2}R_2 = -F_{c1}R_2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} F_{c1} = -\frac{C_1}{R_1} \\ F_{c1} = -\frac{C_2}{R_2} \end{cases} \Rightarrow \frac{C_1}{R_1} = \frac{C_2}{R_2}$$

Or :

$$\frac{\Omega_{20}}{\Omega_{10}} = \frac{R_1}{R_2} = k$$

Soit :

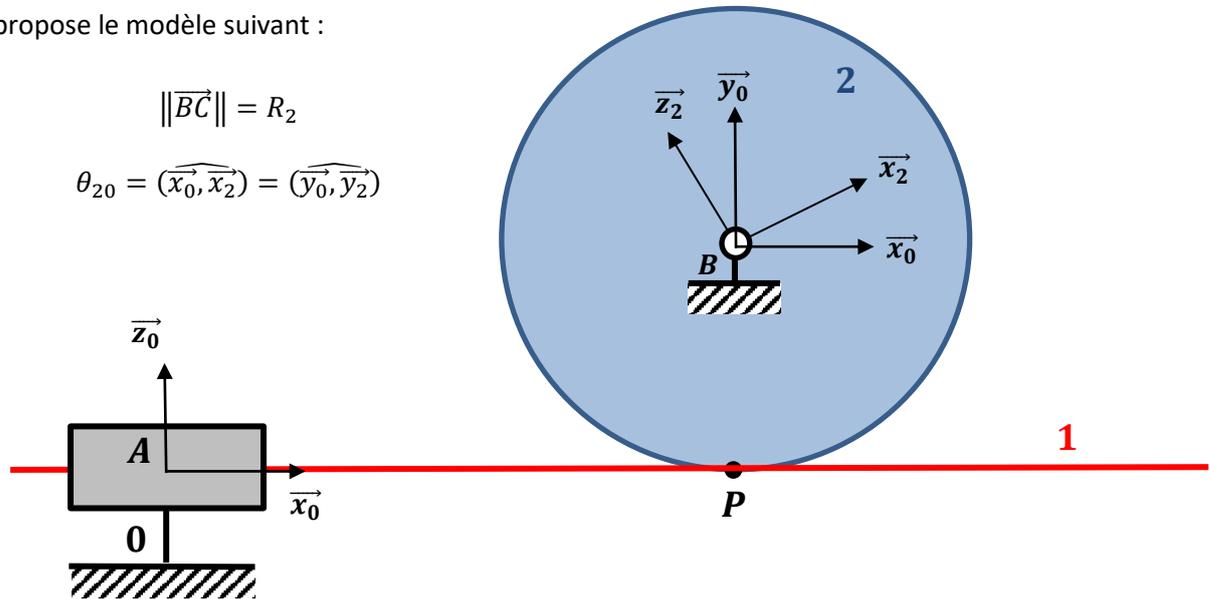
$$\frac{C_2}{C_1} = \frac{R_2}{R_1} = \frac{\Omega_{10}}{\Omega_{20}} = \frac{1}{k}$$

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

## A.VIII.2 Transformation Rotation/Translation

### A.VIII.2.a Solution Pignon/Crémaillère

On propose le modèle suivant :



$$\|\overrightarrow{BC}\| = R_2$$

$$\theta_{20} = (\widehat{x_0, x_2}) = (\widehat{y_0, y_2})$$

Appelons  $\vec{F} = F\vec{x}_0$  l'effort appliqué sur la pièce 1 dans la glissière en A et  $\vec{F}_{21} = F_x^{21}\vec{x}_0 + F_y^{21}\vec{y}_0$  l'effort de la du pignon 2 sur la crémaillère 1 en  $P_2$

Appelons  $\vec{C}_2 = C_2\vec{z}_0$  le couple de sortie, transmis par la pièce 2 à la sortie selon l'axe  $(B, \vec{z}_0)$

L'équation du TRS sur l'axe  $\vec{x}_0$  appliqué au solide 1 donne :

$$F = -F_x^{21} = F_x^{12}$$

L'équation du TMS sur  $\vec{z}_0$  appliqué au solide 2 donne :

$$-C_2 + R_2 F_x^{12} = 0$$

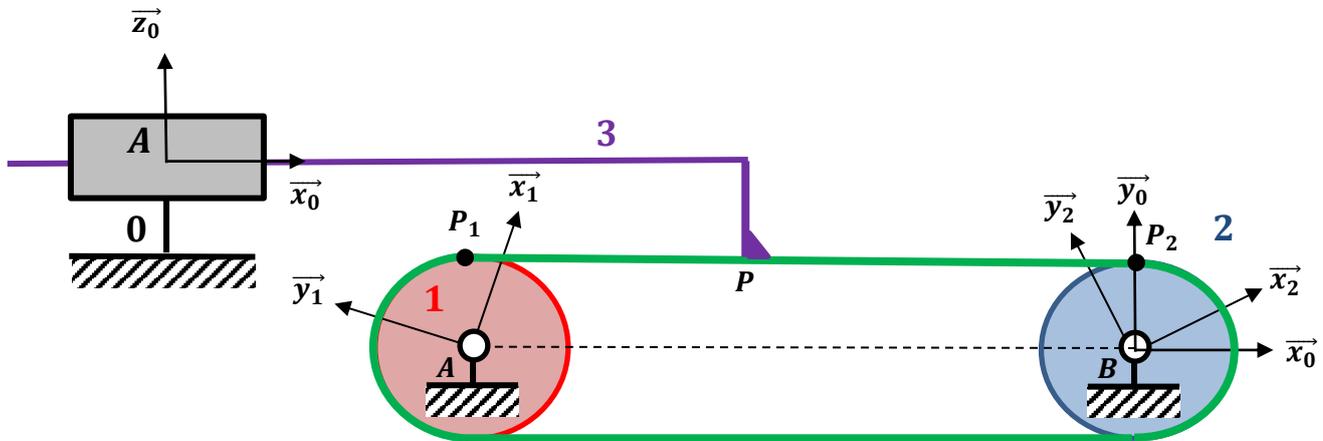
Soit :

$$C_2 = R_2 F_x^{12} = R_2 F$$

Dernière mise à jour 13/12/2017	Détermination des actions dans les mécanismes statiques	Denis DEFAUCHY Cours
------------------------------------	--	-------------------------

### A.VIII.2.b Solution Poulie/Courroie

On propose le modèle suivant :



Supposons que seule la poulie 1 est soumise à un couple extérieur  $C_1 \vec{z}_0$ .

Appelons  $\vec{F}_{c1} = F_{c1} \vec{x}_0$  l'effort de la courroie sur la poulie 1 en  $P_1$ . Compte tenu du fait que la poulie 2 n'est pas soumise à un couple, l'action  $\vec{F}_{c1} = F_{c1} \vec{x}_0$  en  $P_2$  est nulle (si les liaisons sont parfaites).

Appelons  $\vec{F}_{c3} = F_{c3} \vec{x}_0$  l'effort de la courroie sur la poulie 1 en  $P$

Appelons  $\vec{F} = F \vec{x}_0$  l'effort transmis par la pièce 3 à l'extérieur

En isolant le solide 1 et en lui appliquant le TMS sur l'axe  $\vec{z}_0$ , on obtient :

$$C_1 - R_1 F_{c1} = 0 \Rightarrow C_1 = R_1 F_{c1}$$

Supposons que la courroie se comporte comme un solide rigide entre  $P_1$  et  $P$ , on montre alors en l'isolant et en projetant l'équation du TRS sur  $\vec{x}_0$  que :

$$F_{1c} + F_{3c} = 0 \Rightarrow F_{1c} = -F_{3c}$$

En isolant la pièce 3 et en lui appliquant le TRS sur  $\vec{x}_0$ , on obtient :

$$-F + F_{c3} = 0 \Rightarrow F_{c3} = F$$

Soit finalement :

$$F_{c3} = F = F_{1c} = -\frac{C_1}{R_1}$$

$$F = -\frac{C_1}{R_1}$$