

Devoir de Synthèse (3 Heures)

Cours : (3 pts) 1- Torseurs

- (a)- Donner la définition d'un torseur
- (b)- Citer quatre torseurs communs
- (c)- Expliquer comment additionner deux torseurs
- (d)- Citer les grandeurs invariantes des torseurs

2 – Cinématique

- (a) - Ecrire la loi de la composition des vitesses d'un point
- (b)- Ecrire la loi de la distribution des vitesses de deux points d'un corps solide.

Exercice n°1 : (3 pts)

Soient deux torseurs $[T_1]_{/A} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{R}_1 = (1,4,-3) \\ \vec{M}(\vec{R}_1)_{/A} = (1,1,-4) \end{array} \right.$ et $[T_2]_{/A} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{R}_2 = (2,1,2) \\ \vec{M}(\vec{R}_2)_{/A} = (-2,0,-3) \end{array} \right.$.

- (a)- Calculer le torseur somme par rapport au point **B** tel que $\vec{AB} = -2\vec{i} + 3\vec{j} - \vec{k}$.
- (b)- Calculer le produit entre les deux torseurs.

Exercice n°2 : (10 pts)

1/- On se propose d'étudier le barycentre d'un objet solide (**S**) de forme Conique plein de masse **m**, de rayon **R**, de Hauteur **H** et de masse volumique **λ** dont on a Enlevé une partie cylindrique de rayon **R**, et de Hauteur **H** comme l'indique la figure 1.

- (a)- Trouver le barycentre d'un cône de caractéristiques **{m, R, H, λ}**.
- (b)- Trouver la position du le barycentre d'un cylindre de caractéristiques **{m', R', H', λ'}**.
- (c)- En déduire le barycentre de l'objet (**S**).

2/- on se propose d'étudier le tenseur d'inertie du cône **{m, R, H, λ}**.

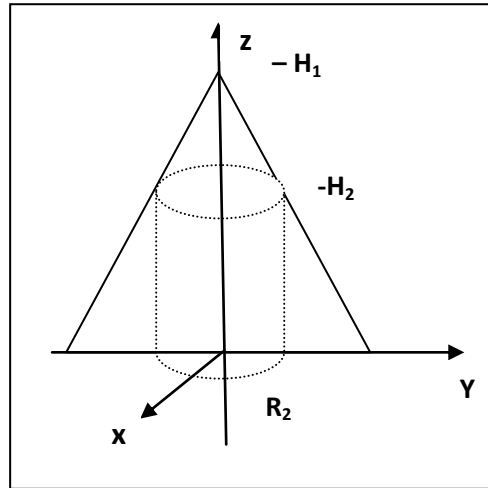
- (a) Calculer les intégrales suivantes :

$$J_{xx} = \int_{\text{cône}} x^2 dm \quad ; \quad J_{yy} = \int_{\text{cône}} y^2 dm \quad ; \quad J_{zz} = \int_{\text{cône}} z^2 dm \quad ;$$

$$J_{xy} = \int_{\text{cône}} xy dm \quad ; \quad J_{xz} = \int_{\text{cône}} xz dm \quad \text{et} \quad J_{yz} = \int_{\text{cône}} yz dm$$

(b)-en déduire le tenseur du cône

3/- Comment peut-on déduire le tenseur d'inertie de l'objet (S), connaissant les tenseurs du Cône et du cylindre ?



La figure 1

Exercice n°3 : (4pts)

Trouver les moments d'inertie propres et axes principaux d'un objet (S) dont le tenseur d'inertie par rapport au système d'axe OXYZ est donné par :

$$I_{10} = \begin{bmatrix} \frac{mb^2}{3} & -\frac{mba}{4} & 0 \\ -\frac{mba}{4} & \frac{ma^2}{3} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{m(a^2+b^2)}{3} \end{bmatrix}$$