Nous innovons pour votre réussite!

5

École d'ingénierie

Contrôle en Statique

Durée (2 h:00 mn)

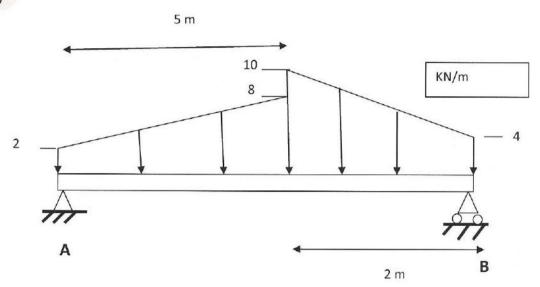
Prof.: A.Ramadane, Ph.D.



Nous innovons pour votre réussite!

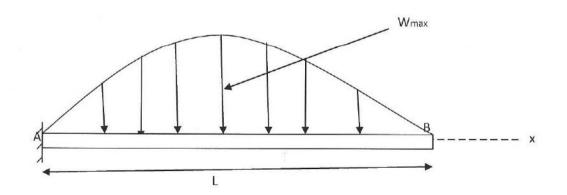
Exercice1 (6 points):

a)



Calculer les réactions en A et B

b) Calculer les réactions d'appui du porte -à-faux





Université Internationale de Casablanca

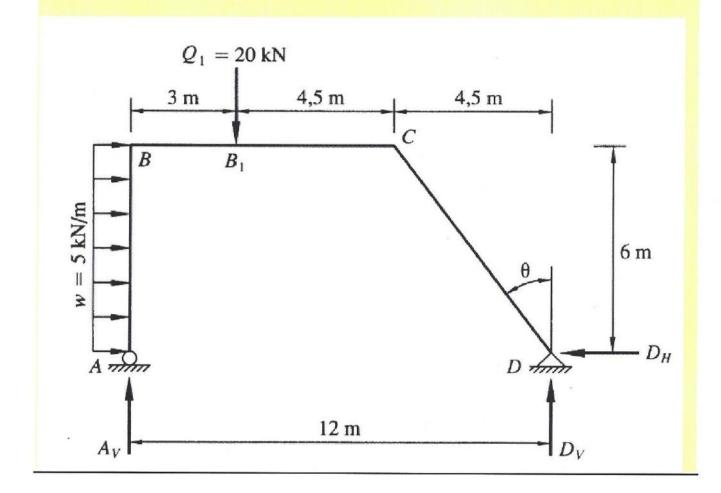
LAUREATE INTERNATIONAL UNIVERSITIES

Nous innovons pour votre réussite!

 $W = W_{\text{max}} \sin(\pi x/L)$

Exercice 2 (5 points):

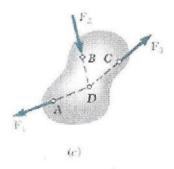
Déterminer les réactions aux appuis du portique suivant. (*Tiré de A. Samikiam*).





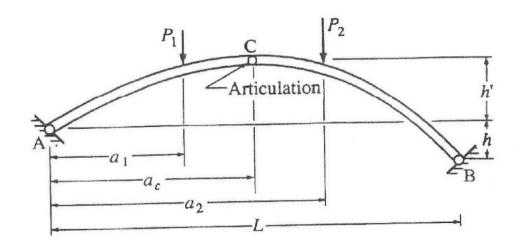
Nous innovons pour votre réussite!

a) Montrer que les trois forces du corps rigide à l'équilibre sont concourantes.



Exercice 3 (6 points):

a) Calculer les réactions en A et B

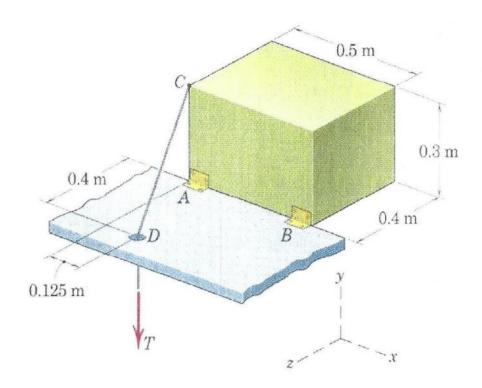




Nous innovons pour votre réussite!

Exercice 4 (3 points):

La masse du cube est 200 Kg (voir figure). Déterminer la tension dans le câble CD.

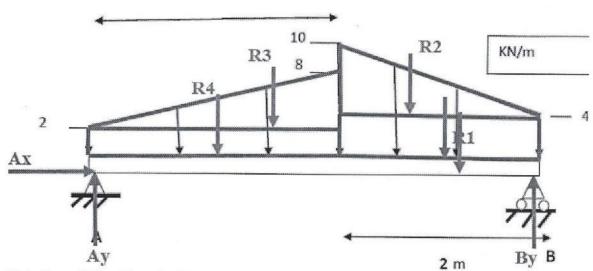




Exercice 1:

a/ a)

5 m



Calculons d'abord les résultantes :

Calcul de R1:

$$R1 = 4 \times 2 = 8 kN$$

Point d'application : x1 = 5 + 2/2 = 6 m de point A

Calcul de R2:

$$R2 = (10 - 4) \times 2 \times \frac{1}{2} = 6 \, kN$$

Point d'application : $x^2 = 5 + \frac{2}{3} = 5,66 \text{ m de point A}$

Calcul de R3:

$$R3 = (8-2) \times 5 \times \frac{1}{2} = 15 \, kN$$

Point d'application : $x3 = 2 \times \frac{5}{3} = \frac{10}{3}$ m de point A

Calcul de R4:

$$R4 = 2 \times 5 = 10 \, kN$$

Point d'application : x4 = 2,5 m de point A

Les réactions:

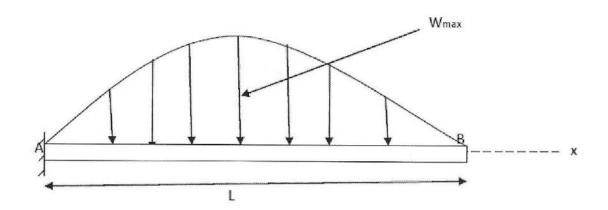
ons:

$$\sum_{k=0}^{\infty} M_{A} = 0 \iff By \times 7 - R1 \times 6 - R2 \times 5,66 - R3 \times \frac{10}{3} - R4 \times 2,5$$

$$\Rightarrow By = 22,42 \ kN$$

$$\sum_{k=0}^{\infty} F_{y} = 0 \iff Ay + By - R1 - R2 - R3 - R4 = 0$$

$$\Rightarrow Ay = 16,58 \ kN$$



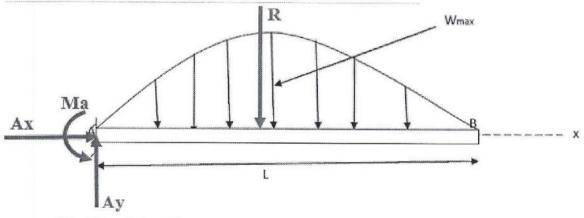
 $W = W_{\text{max}} \sin(\pi x/L)$

Calcul de la résultante :

Calcul de la résultante :
$$R = \int_0^L W dx = \int_0^L W_{max} \sin(\pi \frac{x}{L}) dx$$

$$R = int \left(W_{max} \cdot \sin\left(\frac{P_1 \cdot x}{L}\right), x = 0 ...L \right);$$
2. $W_{max} \cdot L$

$$R = \frac{2 W max L}{\pi}$$



$$W = W_{max} \sin(\pi x/L)$$

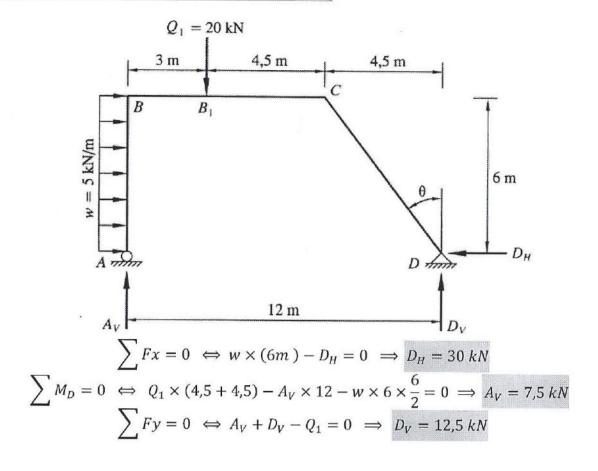
$$\sum Fy = 0 \Leftrightarrow Ay - R = 0$$

$$\Rightarrow Ay = \frac{2LW_{max}}{\pi}$$

$$Ma = R \times x = \frac{2LW_{max}}{\pi} \times \frac{L}{2} = \frac{L^2W_{max}}{\pi}$$

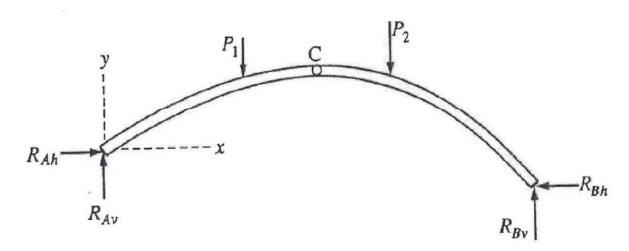
Exercice 2:

EX - MACHINA



Exercice 3:

DCL global:



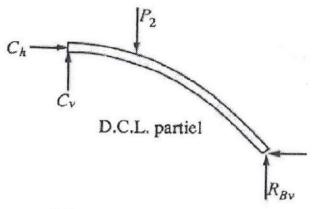
$$(1): \sum Fx = 0 \Leftrightarrow R_{Ah} - R_{Bh} = 0$$

$$(2): \sum Fy = 0 \Leftrightarrow R_{Av} + R_{Bv} - P_1 - P_2 = 0$$

$$(3): \sum M_A = 0 \Leftrightarrow -R_{Bh} \times h + R_{Bv} \times L - P_1 \times a_1 - P_2 \times a_2 = 0$$

$$\mathbf{www.Ex-Machina.ma}$$

Il faut chercher une quatrième équation, donc on fait un DCL local sur la partie CB et on obtient :



(4):
$$\sum M_C = 0$$

$$\Leftrightarrow -R_{Bh} \times (h + h')$$

$$+ R_{Bv} \times \frac{L}{2}$$

$$- P_2 \times (a_2 - a_C) = 0$$

restart;
equ1 :=
$$Rah - Rbh = 0$$
;
equ2 := $Rav + Rbv - PI - P2 = 0$;
equ3 := $Rbv \cdot L - Rbh \cdot h - P1 \cdot a1 - P2 \cdot a2 = 0$;
equ4 := $\frac{Rbv \cdot l}{2} - Rbh \cdot (h + H) - P2 \cdot (a2 - ac) = 0$;
equ4 := $Rah - Rbh = 0$
equ2 := $Rav + Rbv - P1 - P2 = 0$
equ3 := $Rbv \cdot L - P1 \cdot a1 - P2 \cdot a2 - Rbh \cdot h = 0$
equ4 := $Rbv \cdot L - P1 \cdot a1 - P2 \cdot a2 - Rbh \cdot h = 0$

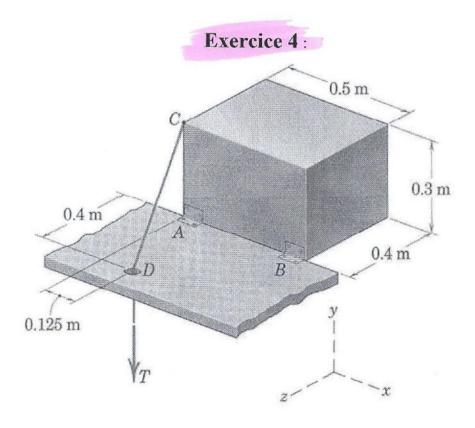
solve({equ4, equ3}, {Rbv, Rbh});

$$\left\{ Rbh = -\frac{2LP2\,a2 - 2LP2\,ac - P1\,a1\,l - P2\,a2\,l}{2\,HL + 2L\,h - h\,l}, Rbv = \frac{2\,(HP1\,a1 + HP2\,a2 + P1\,a1\,h + P2\,ac\,h)}{2\,HL + 2L\,h - h\,l} \right\}$$

Cherchons les réactions au point A:

$$Rah = -\frac{2LP2a2 - 2LP2ac - P1a1l - P2a2l}{2HL + 2Lh - hl}$$

$$Rav = \frac{2 \, HLP1 + 2 \, HLP2 - 2 \, HP1 \, al - 2 \, HP2 \, a2 + 2 \, LP1 \, h + 2 \, LP2 \, h - 2 \, P1 \, al \, h - P1 \, hl - 2 \, P2 \, ac \, h - P2 \, hl}{2 \, HL + 2 \, L \, h - hl}$$



www.Ex-Machina.ma

$$C = \begin{pmatrix} 0 \\ 0.3 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ et } D = \begin{pmatrix} 0.125 \\ 0 \\ 0.4 \end{pmatrix} \text{ donc } \overrightarrow{CD} = 0.125 \vec{i} - 0.3 \vec{j} + 0.4 \vec{k}$$

$$\text{et } CD = \sqrt{0.125^2 + 0.3^2 + 0.4^2} = 0.515$$

$$\vec{T} = T \overrightarrow{\lambda_{CD}} = T \frac{\overrightarrow{CD}}{CD}$$

$$\Rightarrow \vec{T} = T \left(\frac{0.125 \vec{i} - 0.3 \vec{j} + 0.4 \vec{k}}{0.515} \right) = (0.242 \times T) \vec{i} - (0.582 \times T) \vec{j} + (0.776 \times T) \vec{k}$$

Afin de trouver la tension, on calcule la somme des moment suivant l'axe Ox:

$$\sum M_{Ox} = 0 \Leftrightarrow 0.3 \times Tz - 0.2 \times W = 0 \quad avec \ Tz = 0.776 \times T$$
$$\Rightarrow T = \frac{0.2 \times W}{0.3 \times 0.776} = \frac{0.2 \times 200 \times 9.81}{0.3 \times 0.776} = 1685,56 \ N$$