

# Mécanique du solide

## Au programme

### Savoirs

- ◇ Définition d'un solide ; translation ; rotation autour d'un axe fixe.
- ◇ Théorème scalaire du moment cinétique appliqué au solide mobile autour d'un axe fixe, moment d'inertie
- ◇ Définir un couple, définir une liaison pivot et justifier le moment qu'elle peut produire.
- ◇ Approche énergétique du mouvement d'un solide en rotation autour d'un axe fixe orienté, dans un référentiel galiléen

### Savoir-faire

- ◇ Différencier un solide d'un système déformable.
- ◇ Reconnaître et décrire une translation rectiligne ainsi qu'une translation circulaire.
- ◇ Décrire la trajectoire d'un point quelconque du solide et exprimer sa vitesse en fonction de sa distance à l'axe et de la vitesse angulaire.
- ◇ Exploiter, pour un solide, la relation entre le moment cinétique scalaire, la vitesse angulaire de rotation et le moment d'inertie fourni.
- ◇ Relier qualitativement le moment d'inertie à la répartition des masses.
- ◇ Pendule pesant : Établir l'équation du mouvement et une intégrale première du mouvement.
- ◇ Utiliser l'expression de l'énergie cinétique, l'expression du moment d'inertie étant fournie.
- ◇ Établir, dans le cas de la rotation, l'équivalence entre le théorème scalaire du moment cinétique et celui de l'énergie cinétique.



## Sommaire

<b>I Système de points matériels</b>	<b>3</b>
I/A Systèmes discret et continu	3
I/B Centre d'inertie	3
I/C Mouvements d'un solide indéformable	3
<b>II Rappel : TRC</b>	<b>7</b>
II/A Quantité de mouvement d'un ensemble de points	7
II/B Forces intérieures et extérieures	7
II/C Théorème de la résultante cinétique	8
<b>III Énergétique des systèmes de points</b>	<b>8</b>
III/A Cinétique	9
III/B Puissance intérieure	9
III/C Théorèmes	9
<b>IV Moments pour un système de points</b>	<b>10</b>
IV/A Moment cinétique et moment d'inertie	10
IV/B Moments intérieurs	11
IV/C TMC	11
IV/D Énergie cinétique de rotation	11
<b>V Cas particuliers et application</b>	<b>11</b>

## Résultats phares



### Liste des définitions

Définition 8.1 : Systèmes discrets vs. continus . . . . .	3
Définition 8.2 : Solide indéformable . . . . .	3
Définition 8.3 : Mouvement de translation . . . . .	4
Définition 8.4 : Mouvement de rotation et vecteur rotation . . . . .	5
Définition 8.5 : Quantité de mouvement d'un ensemble de points . . . . .	7
Définition 8.6 : Énergie cinétique d'un système de points . . . . .	9
Définition 8.7 : $\vec{\mathcal{L}}(\mathcal{S})$ . . . . .	10



### Liste des rappels

Rappel 8.1 : Centre d'inertie . . . . .	3
---	---



### Liste des propriétés

Propriété 8.1 : $\vec{v}_M$ pour $\mathcal{S}_{rot}$ . . . . .	5
Propriété 8.2 : Vitesse des points d'un solide (HP) . . . . .	7
Propriété 8.3 : Quantité de mouvement d'un système . . . . .	7
Propriété 8.4 : Résultante des forces intérieures . . . . .	8
Propriété 8.5 : Puissance des forces intérieures . . . . .	9
Propriété 8.6 : $\vec{\mathcal{L}}(\mathcal{S})$ et $J_\Delta$ . . . . .	10
Théorème 8.1 : de la résultante cinétique . . . . .	8
Théorème 8.2 : Énergétique pour le solide . . . . .	10



### Liste des démonstrations

Démonstration 8.1 : $\vec{v}_M$ pour $\mathcal{S}_{rot}$ . . . . .	5
Démonstration 8.2 : $\vec{p}_\mathcal{S}$ . . . . .	7
Démonstration 8.3 : Résultante des forces intérieures . . . . .	8
Démonstration 8.4 : TRC . . . . .	8
Démonstration 8.5 : Puissance des forces intérieures . . . . .	9
Démonstration 8.6 : Énergétique pour le solide . . . . .	10
Démonstration 8.7 : Moment d'inertie d'un solide . . . . .	10



### Liste des interprétations

Interprétation 8.1 : Correspondance quantité de mouvement et quantité de rotation . . . . .	11
---	----



### Liste des remarques

Remarque 8.1 : Vitesse des points d'un solide en rotation . . . . .	5
---	---



### Liste des exemples

Exemple 8.1 : Solides déformables ou non . . . . .	4
Exemple 8.2 : Mouvements de translation . . . . .	4
Exemple 8.3 : Mouvements de rotation . . . . .	6
Exemple 8.4 : Moments d'inertie divers . . . . .	11



### Liste des points importants

Important 8.1 : Analyse du moment d'inertie . . . . .	11
---	----



### Liste des erreurs communes

Attention 8.1 : Ne pas confondre translation circulaire et rotation . . . . .	6
Attention 8.2 : Utilisation du TRC . . . . .	8



# I Système de points matériels

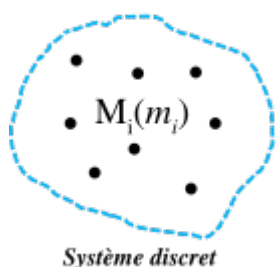
## I/A Systèmes discret et continu

Un solide peut être vu comme un ensemble de points matériels auquel on peut appliquer le PFD. On en distingue deux types :

### Définition 8.1 : Systèmes discrets vs. continus

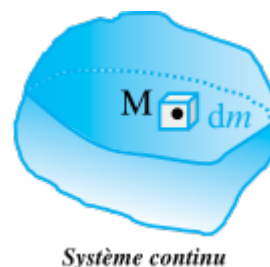
#### Système discret

Un ensemble de  $n$  points matériels  $M_i$  de masses  $m_i$



#### Système continu

Un ensemble d'éléments de volumes  $dV$  de masse  $dm$ , de position  $M$ .



Sauf cas particuliers, on considèrera des systèmes **discrets** et fermés (tous les points restent dans le système).

## I/B Centre d'inertie

### Rappel 8.1 : Centre d'inertie

Le **centre d'inertie** ou **centre de gravité**  $G$  d'un ensemble de points matériels  $M_i$  de masses  $m_i$  telles que  $m_{\text{tot}} = \sum_i m_i$  est défini par :

$$m_{\text{tot}} \overrightarrow{OG} = \sum_i m_i \overrightarrow{OM_i} \Leftrightarrow \sum_i m_i \overrightarrow{GM_i} = \vec{0}$$

Il s'agit du barycentre des points du système, pondéré par leur masse.

## I/C Mouvements d'un solide indéformable

### Définition 8.2 : Solide indéformable

Un solide  $\mathcal{S}$  **indéformable** est un ensemble de points tels que la distance entre deux points quelconques soit constante :

$$\forall (M_1, M_2) \in (\text{solide}), \quad M_1 M_2 = \text{cte}$$

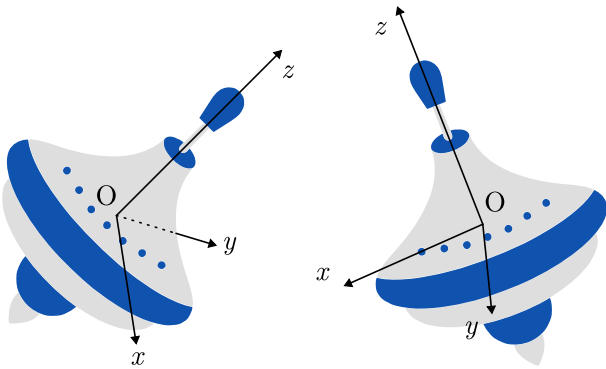
### Implication 8.1 : Solide indéformable et repère

Du fait de ce caractère indéformable, on peut donc associer à un solide **un repère qui lui est propre**. Il suffit de prendre une origine quelconque dans le solide et trois axes pointant vers d'autres points du solide.

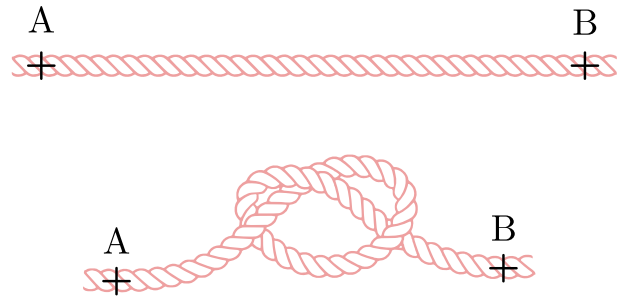


### Exemple 8.1 : Solides déformables ou non

◇ Une toupie est un solide :



◇ Une corde détendue n'est pas un solide :



Un solide peut avoir un mouvement complexe. Dans le cadre du programme, on se limite à deux situations.

I/C) 1 Translation



### Définition 8.3 : Mouvement de translation

Un solide  $\mathcal{S}$  en mouvement est en **translation** si son **orientation est fixe** au cours du mouvement. Ainsi, de manière équivalente :

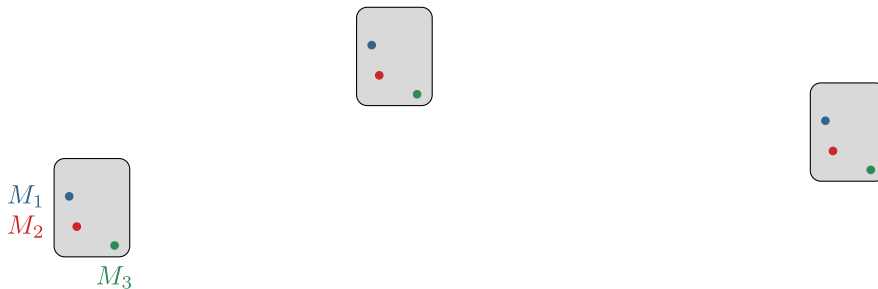
- 1)  $\forall (M_1, M_2) \in \mathcal{S}, \quad \overrightarrow{M_1 M_2} = \text{cte};$
- 2)  $\forall t, \forall (M_1, M_2) \in \mathcal{S}, \quad \vec{v}(M_1) = \vec{v}(M_2).$

Alors, la connaissance du mouvement d'**un point** du solide en translation permet de connaître le mouvement de **tout point** du solide ; on prendra habituellement le **centre d'inertie**.

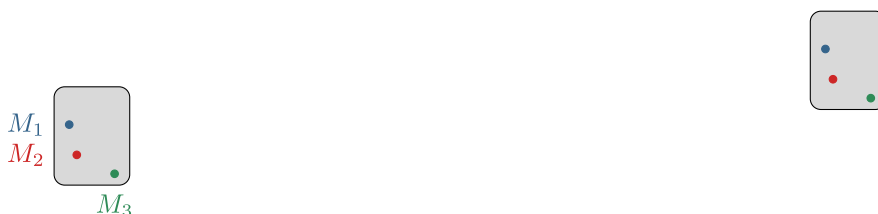


### Exemple 8.2 : Mouvements de translation

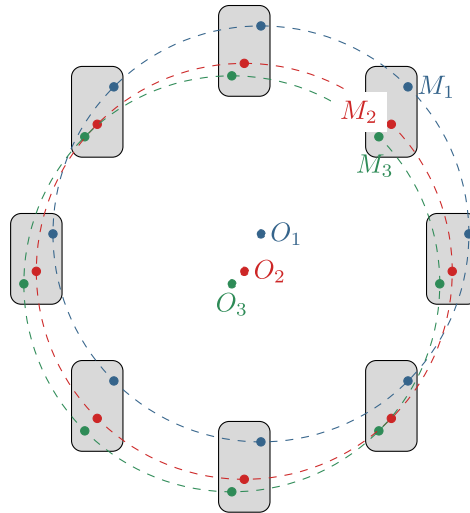
1) Translation quelconque :



2) Translation rectiligne : chaque point décrit une droite.



3) **Translation circulaire** : chaque point décrit un arc de cercle.



### I/C) 2 Rotation

#### Définition 8.4 : Mouvement de rotation et vecteur rotation

Un solide est dit en **mouvement de rotation** autour d'un **axe fixe**  $\Delta$  si la distance de tout point du solide à tout point de l'axe est constante :

$$\forall M \in \mathcal{S}, \forall A \in \Delta, \quad \|\overrightarrow{AM}\| = \text{cte}$$

Alors, tous les points ont un **mouvement circulaire** autour de cet axe, avec la **même vitesse angulaire**  $\omega(t) = \dot{\theta}(t)$ .

On introduit alors le **vecteur rotation**  $\vec{\omega}^1$  en  $\text{rad}\cdot\text{s}^{-1}$  tel que

$$\vec{\omega}_{S/R} = \omega(t) \vec{u}_{\Delta}$$

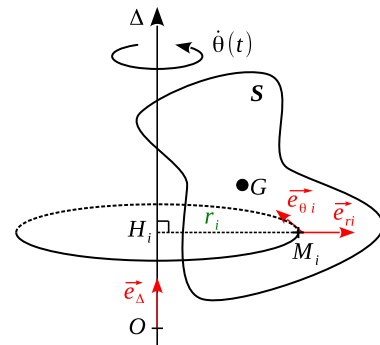


FIGURE 8.1 – Solide en rotation.

#### Propriété 8.1 : $\vec{v}_M$ pour $\mathcal{S}_{rot}$

En plaçant un point O sur l'axe de rotation  $\Delta$ , la vitesse d'un point M du solide est

$$\vec{v}_{M/R}(t) = \vec{\omega}_{S/R} \wedge \overrightarrow{OM}$$

#### Démonstration 8.1 : $\vec{v}_M$ pour $\mathcal{S}_{rot}$

$$\begin{aligned} \overrightarrow{OM} &= r_M \vec{u}_r + z \vec{u}_{\Delta} \\ \Rightarrow \vec{\omega}_S \wedge \overrightarrow{OM} &= \omega(t) \vec{u}_{\Delta} \wedge (r_M \vec{u}_r + z \vec{u}_{\Delta}) \\ \Leftrightarrow \vec{\omega}_S \wedge \overrightarrow{OM} &= r_M \omega(t) \vec{u}_{\theta} \quad \blacksquare \end{aligned}$$

#### Remarque 8.1 : Vitesse des points d'un solide en rotation

- ◇ On retrouve que la vitesse est nulle sur un point de l'axe, puisqu'alors  $\overrightarrow{OM} \parallel \Delta$  donc le produit vectoriel est nul ;
- ◇ On retrouve que le déplacement des points se fait perpendiculairement à l'axe de rotation (par construction-même du produit vectoriel) ;
- ◇ Plus on s'éloigne de l'axe, plus la vitesse des points est élevée.

1. parfois noté  $\vec{\Omega}$

## Exemple 8.3 : Mouvements de rotation

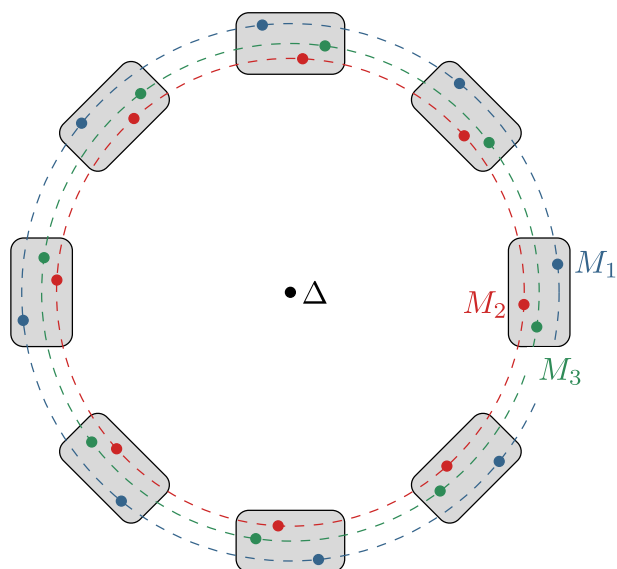
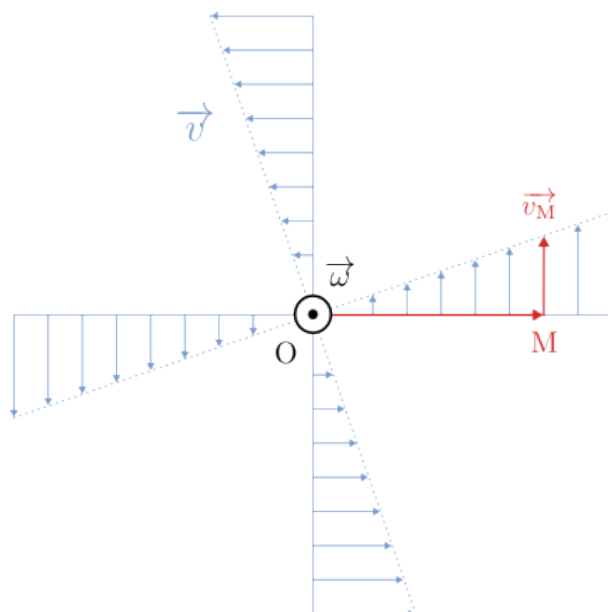
FIGURE 8.2 – Rotation autour de l'axe  $\Delta$  fixe

FIGURE 8.3 – Augmentation de la vitesse avec le rayon.

## Attention 8.1 : Ne pas confondre translation circulaire et rotation

	Translation circulaire	Rotation autour d'un axe fixe
Définition	Tous les points suivent une trajectoire circulaire de même rayon mais de centre différent	Tous les points suivent une trajectoire circulaire de même centre mais de rayon différent.
Schéma		
Photo		

## I/C) 3 Combinaison des mouvements

**Propriété 8.2 : Vitesse des points d'un solide (HP)**

Lors d'un mouvement plus complexe combinant translation et rotation, la vitesse d'un point M du solide est donnée par :

$$\vec{v}_{M/R} = \vec{v}_O + \vec{\omega} \wedge \overrightarrow{OM}$$

**II Rappel : TRC****II/A Quantité de mouvement d'un ensemble de points**

On souhaiterait pouvoir étudier un ensemble de points comme le mouvement d'un point unique, comme le centre d'inertie. Pour cela, il faut étudier la quantité de mouvement d'un ensemble de points.

**Définition 8.5 : Quantité de mouvement d'un ensemble de points**

Le vecteur quantité de mouvement d'un ensemble  $\mathcal{S}$  de points matériels  $M_i$  de masses  $m_i$  est défini par :

$$\vec{p}(\mathcal{S}) = \sum_i \vec{p}(M_i) = \sum_i m_i \vec{v}(M_i)$$

**Propriété 8.3 : Quantité de mouvement d'un système**

La quantité de mouvement d'un ensemble de points est la quantité de mouvement d'un point matériel placé en G et de masse  $m_{\text{tot}}$  :

$$\vec{p}(\mathcal{S}) = m_{\text{tot}} \vec{v}(G)$$

Tout se passe comme si la masse était concentrée en G.

**Démonstration 8.2 :  $\vec{p}_S$** 

$$m_{\text{tot}} \vec{v}(G) = m_{\text{tot}} \frac{d\overrightarrow{OG}}{dt} = \underbrace{\sum_i m_i \frac{d\overrightarrow{OM_i}}{dt}}_{\vec{p}(\mathcal{S})} \Leftrightarrow \boxed{\vec{p}(\mathcal{S}) = m_{\text{tot}} \vec{v}(G)} \quad \blacksquare$$

**II/B Forces intérieures et extérieures**

Si on peut étudier la cinématique d'un corps par l'étude de son centre de gravité, comment les forces interviennent-elles sur cet ensemble de points ? Les forces s'appliquant aux points  $M_i$  de  $\mathcal{S}$  se rangent en deux catégories :

- 1) Les forces intérieures  $\vec{F}_{\text{int} \rightarrow M_i}$  exercées par les autres points  $M_j$  du système, avec  $j \neq i$  ;
- 2) Les forces extérieures  $\vec{F}_{\text{ext} \rightarrow M_i}$  exercées par une origine externe au système.

Les forces intérieures ont cependant une propriété remarquable :

### Propriété 8.4 : Résultante des forces intérieures

La résultante  $\vec{F}_{\text{int}}$  des forces intérieures d'un système est toujours nulle.

### Démonstration 8.3 : Résultante des forces intérieures

La résultante des forces intérieures exercées sur  $M_i$  s'écrit

$$\vec{F}_{\text{int} \rightarrow i} = \sum_{j \neq i} \vec{F}_{j \rightarrow i}$$

Ainsi la résultante des forces intérieures au système s'écrit

$$\vec{F}_{\text{int}} = \sum_i \vec{F}_{\text{int} \rightarrow i} = \sum_i \sum_{j \neq i} \vec{F}_{j \rightarrow i}$$

Or, d'après la troisième loi de NEWTON,  $\forall i \neq j$ ,  $\vec{F}_{j \rightarrow i} = -\vec{F}_{i \rightarrow j}$ ; ainsi, les termes de la somme précédente s'annulent deux à deux, et on a bien

$$\vec{F}_{\text{int}} = \sum_i \vec{F}_{\text{int} \rightarrow i} = \vec{0}$$

Rien de remarquable ne se produit pour les forces extérieures, et on aura simplement

$$\vec{F}_{\text{ext}} = \sum_i \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow i}$$

## II/C Théorème de la résultante cinétique

### Théorème 8.1 : de la résultante cinétique Démonstration 8.4 : TRC

Le PFD pour un  $M$  s'applique à  $\mathcal{S}$  en prenant pour point matériel le **centre d'inertie**  $G$  affecté de la **masse totale**  $m_{\text{tot}}$  du système, en ne considérant que les **forces extérieures** s'appliquant à l'ensemble :

$$\frac{d\vec{p}_{/\mathcal{R}}(\mathcal{S})}{dt} = m_{\text{tot}} \frac{d\vec{v}(G)}{dt} = \vec{F}_{\text{ext}}$$

$$\begin{aligned} \frac{d\vec{p}_{/\mathcal{R}}(\mathcal{S})}{dt} &= \sum_i \frac{d\vec{p}_{/\mathcal{R}}(M_i)}{dt} \\ &= \underbrace{\sum_i \vec{F}_{\text{int} \rightarrow i}}_{=\vec{0} \text{ par 3e loi}} + \underbrace{\sum_i \vec{F}_{\text{ext} \rightarrow i}}_{=\vec{F}_{\text{ext}} \text{ par déf.}} \\ \Leftrightarrow \frac{d\vec{p}_{/\mathcal{R}}(\mathcal{S})}{dt} &= m_{\text{tot}} \frac{d\vec{v}(G)}{dt} = \vec{F}_{\text{ext}} \quad \blacksquare \end{aligned}$$

### Attention 8.2 : Utilisation du TRC

Ce théorème ne contient que l'**information du centre d'inertie** ; il ne suffit pas à décrire tout le système, notamment les rotations pures !

## III Énergétique des systèmes de points

On l'a vu dans les chapitres précédents, différentes approches sont possibles en mécanique selon le résultat désiré. Si le PFD permet d'avoir l'information dynamique sur le centre d'inertie, on cherche à établir les résultats de l'approche énergétique aux solides. Commençons par le plus simple :



### III/A Cinétique

#### Définition 8.6 : Énergie cinétique d'un système de points

Comme pour la masse ou la quantité de mouvement, l'énergie cinétique d'un solide est la **somme des énergies cinétiques de chaque point le constituant** :

$$\mathcal{E}_{c/\mathcal{R}}(\mathcal{S}) = \sum_i \mathcal{E}_{c/\mathcal{R}}(M_i) = \sum_i \frac{1}{2} m_i v_{i/\mathcal{R}}^2$$

### III/B Puissance intérieure

Pour pouvoir appliquer les théorèmes énergétiques, il faut détailler les puissances des forces s'appliquant au solide, et notamment les forces intérieures. Les points  $M_j$  avec  $j \neq i$  exercent des forces sur  $M_i$ . La puissance de ces actions s'exprime :

$$\mathcal{P}_{\text{int} \rightarrow i} = \sum_{j \neq i} \vec{F}_{j \rightarrow i} \cdot \vec{v}_i$$

Seulement, on a la propriété suivante :

#### Propriété 8.5 : Puissance des forces intérieures

La puissance des forces intérieures est nulle pour un système indéformable.

#### Démonstration 8.5 : Puissance des forces intérieures

En effet, la puissance de toutes les forces intérieures s'exprime

$$\mathcal{P}_{\text{int}} = \sum_i \mathcal{P}_{\text{int} \rightarrow i} = \sum_i \sum_{j \neq i} \vec{F}_{j \rightarrow i} \cdot \vec{v}_i = \sum_i \sum_{j \neq i} \vec{F}_{j \rightarrow i} \cdot \frac{d\overrightarrow{M_j M_i}}{dt}$$

Or, pour un solide en translation,  $\overrightarrow{M_j M_i} = \vec{cté}$  par construction. Ça pourrait ne pas être le cas pour un solide en rotation, puisque le vecteur n'est pas fixe. On peut pour cela étudier précisément la puissance entre  $M_i$  et  $M_j$  : on a, dans la base cylindrique  $(M_j, \vec{u}_{r,j \rightarrow i}, \vec{u}_{\theta,j \rightarrow i}, \vec{u}_{z,j \rightarrow i})$  :

$$\begin{aligned} \vec{F}_{j \rightarrow i} &= F_{j \rightarrow i} \vec{u}_{r,j \rightarrow i} && \text{force centrale due au contact} \\ \frac{d\overrightarrow{M_j M_i}}{dt} &= \dot{r}_{i,j} \vec{u}_{r,j \rightarrow i} + r_{i,j} \dot{\theta}_{i,j} \vec{u}_{\theta,j \rightarrow i} + \dot{z}_{i,j} \vec{u}_{z,j \rightarrow i} && \left. \begin{array}{l} \text{On dérive } \overrightarrow{M_j M_i} \\ \text{On multiplie} \end{array} \right\} \\ \Leftrightarrow \vec{F}_{j \rightarrow i} \cdot \frac{d\overrightarrow{M_j M_i}}{dt} &= F_{j \rightarrow i} \underbrace{\dot{r}_{i,j}}_{=0 \text{ car indéformable}} && \\ \Leftrightarrow \boxed{\mathcal{P}_{\text{int}} = 0} &&& \blacksquare \end{aligned}$$

### III/C Théorèmes

On retrouve ainsi les théorèmes utilisés pour le point, en prenant alors en compte les forces intérieures :

## Théorème 8.2 : Énergétique pour le solide

Pour un système  $\mathcal{S}$  déformable ou non dans un référentiel galiléen  $\mathcal{R}$  :

**TEC, TPC**

$$\Delta \mathcal{E}_{c/\mathcal{R}} = W_{\text{ext}/\mathcal{R}} + W_{\text{int}/\mathcal{R}}$$

$$\frac{d\mathcal{E}_{c/\mathcal{R}}}{dt} = \mathcal{P}_{\text{ext}/\mathcal{R}} + \mathcal{P}_{\text{int}/\mathcal{R}}$$

**TEM, TPM**

$$\Delta \mathcal{E}_{m/\mathcal{R}} = W_{\text{ext,NC}/\mathcal{R}} + W_{\text{int,NC}/\mathcal{R}}$$

$$\frac{d\mathcal{E}_{m/\mathcal{R}}}{dt} = \mathcal{P}_{\text{ext,NC}/\mathcal{R}} + \mathcal{P}_{\text{int,NC}/\mathcal{R}}$$

Les grandeurs intérieures sont nulles pour un système déformable.

## Démonstration 8.6 : Énergétique pour le solide

Il suffit d'appliquer le TPC ou TPM à chaque point matériel  $M_i$  du système.

## IV Moments pour un système de points

### IV/A Moment cinétique et moment d'inertie

#### Définition 8.7 : $\vec{\mathcal{L}}(\mathcal{S})$

Par rapport à un point  $O$  fixe dans  $\mathcal{R}$  référentiel d'étude :

$$\vec{\mathcal{L}}_O(\mathcal{S}) = \sum_i \vec{\mathcal{L}}_O(M_i) = \sum_i \overrightarrow{OM_i} \wedge \vec{p}_{/\mathcal{R}}(M_i)$$

#### Propriété 8.6 : $\vec{\mathcal{L}}(\mathcal{S})$ et $J_\Delta$

Le moment cinétique d'un solide en rotation est proportionnel à la vitesse angulaire  $\vec{\omega} = \omega(t) \vec{u}_\Delta$  :

$$\vec{\mathcal{L}}_O = J_\Delta \vec{\omega} \Leftrightarrow \mathcal{L}_\Delta = J_\Delta \omega$$

avec  $J_\Delta$  le moment d'inertie.

#### Démonstration 8.7 : Moment d'inertie d'un solide

Pour un solide en rotation autour de l'axe  $z$ , on aura

**Discret**

$$\mathcal{L}_z(M_i) = (\overrightarrow{OM_i} \wedge m_i \vec{v}_i) \cdot \vec{u}_z$$

$$\Leftrightarrow \mathcal{L}_z(M_i) = (r_i \vec{u}_r) \wedge (m_i r_i \dot{\theta}_i \vec{u}_\theta) \cdot \vec{u}_z$$

$$\Leftrightarrow \mathcal{L}_z(M_i) = m_i r_i^2 \underbrace{\dot{\theta}_i}_{=\omega \forall i} \underbrace{\vec{u}_r \wedge \vec{u}_\theta}_{=\vec{u}_z} \cdot \vec{u}_z = m_i r_i^2 \omega$$

$$\text{Or } \mathcal{L}_z(\mathcal{S}) = \sum_i \mathcal{L}_z(M_i)$$

$$\Leftrightarrow \mathcal{L}_z(\mathcal{S}) = \left( \sum_i m_i r_i^2 \right) \omega$$

**Continu (HP)**

$$\mathcal{L}_z = \int_{M \in \mathcal{S}} (\overrightarrow{OM} \wedge dm \vec{v}_M) \cdot \vec{u}_z$$

$$\Leftrightarrow \mathcal{L}_z = \int_{M \in \mathcal{S}} \underbrace{(r \vec{u}_r \wedge r \omega \vec{u}_\theta)}_{\vec{u}_r \wedge \vec{u}_\theta = \vec{u}_z} \cdot \vec{u}_z dm$$

$$\Leftrightarrow \mathcal{L}_z = \left( \underbrace{\int_{M \in \mathcal{S}} r^2 dm}_{J_z} \right) \omega$$



### Interprétation 8.1 : Correspondance quantité de mouvement et quantité de rotation

Le moment d'inertie caractérise **l'inertie de rotation**, c'est-à-dire la facilité avec laquelle la rotation d'un solide s'établit ou s'arrête ; il est analogue à la **masse** pour la translation, qui caractérise l'inertie d'un corps à être mis en mouvement. On peut en effet associer

$$\vec{p} = m\vec{v} \quad \text{et} \quad \vec{\mathcal{L}}_O = m\vec{\omega}$$

et tous les théorèmes en découlant par ailleurs.



### Important 8.1 : Analyse du moment d'inertie

Plus la masse d'un solide est excentrée, plus le moment d'inertie est grand et plus il est difficile de le mettre en rotation.



### Exemple 8.4 : Moments d'inertie divers

- ◇ Point matériel distance  $R$ ,  $J_z = mR^2$  ;
- ◇ Barre en rotation centrale :  $J_z = \frac{mL^2}{12}$  ;
- ◇ Barre en rotation à son extrémité :  $J_z = \frac{mL^2}{3}$  ;
- ◇ Boule pleine en rotation axiale :  $J_z = \frac{2}{5}mR^2$ .

### IV/B Moments intérieurs

Olivier

### IV/C TMC

Olivier

Analogie Schweitzer

### IV/D Énergie cinétique de rotation

Schweitzer

## V Cas particuliers et application

Schweitzer : couple, pivot ; aucun moment = pas de frottements

Schweitzer pendule pesant