

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Exercice 1: Surfaces et volumes

Question 1: Calculer l'aire du triangle et du demi-disque ci-dessous

$S = \int_{x=0}^a \left(\int_{y=0}^{b \frac{a-x}{a}} dy \right) dx = \int_{x=0}^a \left([y]_0^{b \frac{a-x}{a}} \right) dx$ $= \int_{x=0}^a b \frac{a-x}{a} dx$ $= \frac{b}{a} \int_{x=0}^a (a-x) dx$ $S = \frac{b}{a} \left[ax - \frac{x^2}{2} \right]_0^a = \frac{b}{a} \left[aa - \frac{a^2}{2} \right]_0^a = \frac{b}{a} \frac{a^2}{2} = \frac{ab}{2}$	$S = \int_S dS = \int_{x=0}^a \int_{y=0}^b dx dy$ $S = \int_{y=0}^b \left(\int_{x=0}^{a \frac{b-y}{b}} dx \right) dy = \int_{y=0}^b \left([x]_0^{a \frac{b-y}{b}} \right) dy$ $= \int_{y=0}^b a \frac{b-y}{b} dy$ $= \frac{a}{b} \int_{y=0}^b (b-y) dy$ $S = \frac{a}{b} \left[by - \frac{y^2}{2} \right]_0^b = \frac{a}{b} \left[b^2 - \frac{b^2}{2} \right]_0^b = \frac{a}{b} \frac{b^2}{2} = \frac{ab}{2}$
--	---

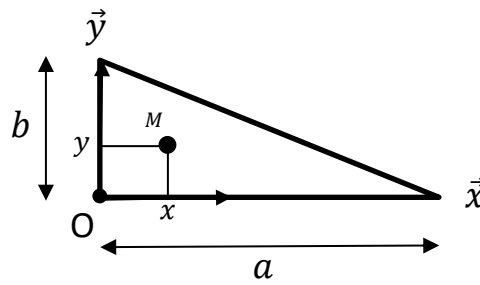
$$dS = r dr d\theta$$

$$S = \int_S dS = \int_{r=0}^R \int_{\theta=0}^{\pi} r dr d\theta$$

$$S = \int_{\theta=0}^{\pi} r dr \int_{\theta=0}^{\pi} d\theta = \left[\frac{r^2}{2} \right]_0^R [\theta]_0^{\pi} = \frac{\pi R^2}{2}$$

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Question 2: Calculer la position du centre géométrique du triangle

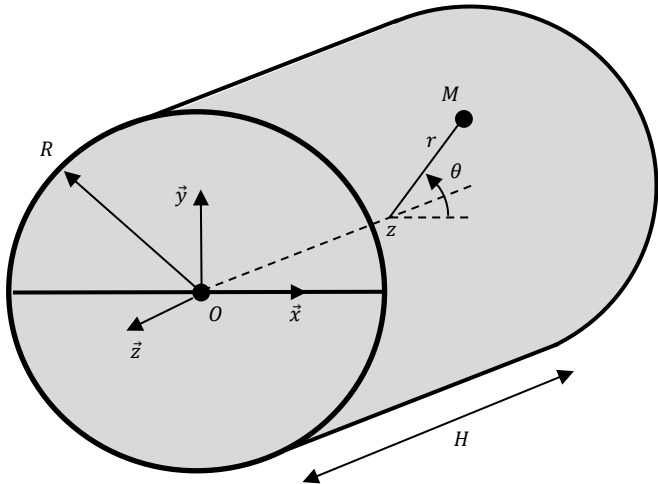


$$\begin{aligned}
 X_G &= \frac{1}{S} \int_S x dS \\
 &= \frac{2}{ab} \int_{x=0}^a \left(\int_{y=0}^{b \frac{a-x}{a}} dy \right) x dx \\
 &= \frac{2}{ab} \int_{x=0}^a \left([y]_0^{b \frac{a-x}{a}} \right) x dx = \frac{2}{ab} \int_{x=0}^a b \frac{a-x}{a} x dx \\
 &= \frac{2}{ab} \frac{b}{a} \int_{x=0}^a (ax - x^2) dx = \frac{2}{ab} \frac{b}{a} \left[a \frac{x^2}{2} - \frac{x^3}{3} \right]_0^a \\
 &= \frac{2}{a^2} \left[\frac{a^3}{2} - \frac{a^3}{3} \right] = 2a \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{3} \right) = \frac{2a}{6} \\
 X_G &= \frac{a}{3}
 \end{aligned}$$

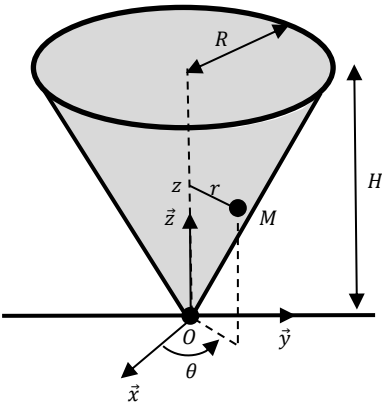
$$\begin{aligned}
 Y_G &= \frac{1}{S} \int_S y dS \\
 &\dots \\
 Y_G &= \frac{b}{3}
 \end{aligned}$$

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Question 3: Calculer le volume du cylindre, du cône et de la sphère ci-dessous



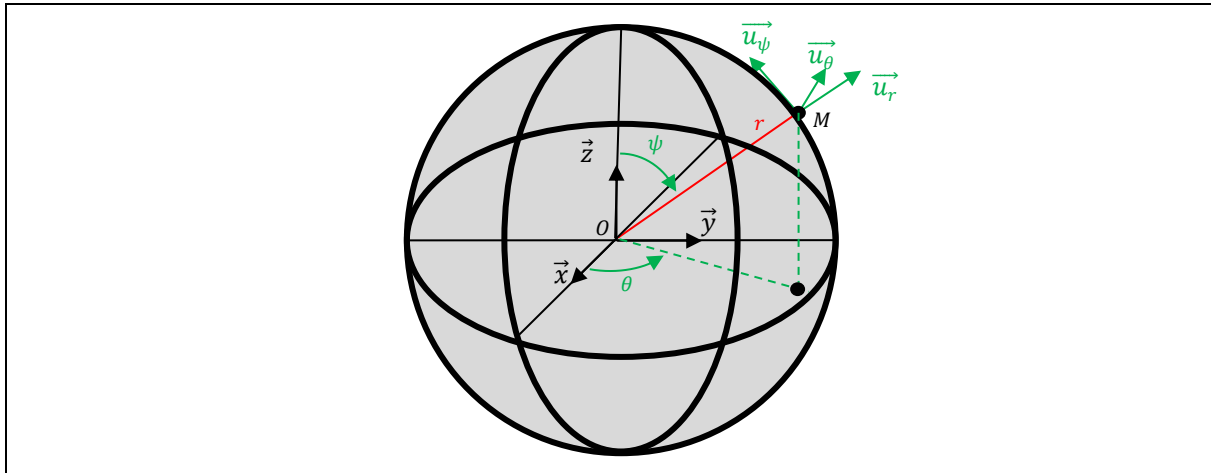
$$V = \int_V dV = \int_{r=0}^R \int_{\theta=0}^{2\pi} \int_{z=-H}^0 r dr d\theta dz$$

$$V = \int_{r=0}^R r dr \int_{\theta=0}^{2\pi} d\theta \int_{z=-H}^0 dz = \left[\frac{r^2}{2} \right]_0^R [\theta]_0^{2\pi} [z]_{-H}^0 = \frac{2\pi R^2 H}{2} = \pi R^2 H$$


$$V = \int_V dV = \int_{\theta=0}^{2\pi} d\theta \left(\int_{z=0}^H \left(\int_{r=0}^{f(z)} r dr \right) dz \right) ; \quad f(z) = \frac{R}{H} z$$

$$V = 2\pi \int_{z=0}^H \left[\frac{r^2}{2} \right]_0^{\frac{R}{H} z} dz = 2\pi \frac{R^2}{2H^2} \int_{z=0}^H z^2 dz = 2\pi \frac{R^2}{2H^2} \frac{H^3}{3} = \frac{\pi R^2 H}{3}$$

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction



$$V = \int_V dV = \int_{r=0}^R \int_{\theta=0}^{2\pi} \int_{\psi=0}^{\pi} r^2 \sin \psi \, dr d\theta d\psi$$

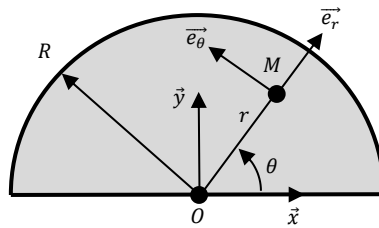
$$V = \int_{r=0}^R r^2 \int_{\theta=0}^{2\pi} d\theta \int_{\psi=0}^{\pi} \sin \psi \, d\psi = \left[\frac{r^3}{3} \right]_0^R [\theta]_0^{2\pi} [-\cos \psi]_0^{\pi} = \frac{R^3}{3} 4\pi = \frac{4}{3} \pi R^3$$

Question 4: En avance ? Calculer la surface du cône (sans la partie supérieure)

$dS = r d\theta dl$ $L = \sqrt{R^2 + H^2}$ $\tan \alpha = \frac{R}{H} = \frac{r}{z} ; \quad r = z \frac{R}{H} ; \quad dr = dz \frac{R}{H}$	
(r, θ)	(z, θ)
$\sin \alpha = \frac{dr}{dl}$ $\sin \alpha = \frac{R}{L} = \frac{R}{\sqrt{R^2 + H^2}}$ $dl = \frac{1}{\sin \alpha} dr = \frac{\sqrt{R^2 + H^2}}{R} dr$	$\cos \alpha = \frac{dz}{dl}$ $\cos \alpha = \frac{H}{L} = \frac{H}{\sqrt{R^2 + H^2}}$ $dl = \frac{1}{\cos \alpha} dz = \frac{\sqrt{R^2 + H^2}}{H} dz$
$dS = r d\theta dl$	
$dS = r d\theta \frac{\sqrt{R^2 + H^2}}{R} dr$ $dS = \frac{\sqrt{R^2 + H^2}}{R} d\theta r dr$	$dS = z \frac{R}{H} d\theta \frac{\sqrt{R^2 + H^2}}{H} dz$ $dS = \frac{R \sqrt{R^2 + H^2}}{H^2} d\theta z dz$
$S = \frac{\sqrt{R^2 + H^2}}{R} \int_{\theta=0}^{2\pi} d\theta \left(\int_{z=0}^R r dr \right)$ $= 2\pi \frac{\sqrt{R^2 + H^2}}{R} \frac{R^2}{2}$	$S = \frac{R \sqrt{R^2 + H^2}}{H^2} \int_{\theta=0}^{2\pi} d\theta \left(\int_{z=0}^H z dz \right)$ $= 2\pi \frac{R \sqrt{R^2 + H^2}}{H^2} \frac{H^2}{2}$
$= \pi R \sqrt{R^2 + H^2}$	

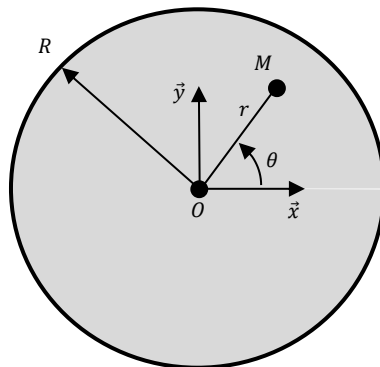
Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Question 5: Intégrer \vec{e}_r sur le demi-disque ci-dessous



$$\begin{aligned}
 \int_S \vec{e}_r dS &= \int_{r=0}^R \int_{\theta=0}^{\pi} \vec{e}_r r dr d\theta = \int_{r=0}^R \int_{\theta=0}^{\pi} (\cos \theta \vec{x} + \sin \theta \vec{y}) r dr d\theta \\
 &= \int_{r=0}^R \int_{\theta=0}^{\pi} (\cos \theta) r dr d\theta \vec{x} + \int_{r=0}^R \int_{\theta=0}^{\pi} (\sin \theta) r dr d\theta \vec{y} \\
 &= \int_{r=0}^R r dr \left(\int_{\theta=0}^{\pi} \cos \theta d\theta \vec{x} + \int_{\theta=0}^{\pi} \sin \theta d\theta \vec{y} \right) \\
 &= \frac{R^2}{2} ([\sin \theta]_0^{\pi} \vec{x} + [-\cos \theta]_0^{\pi} \vec{y}) = \frac{R^2}{2} (-[\cos \theta]_0^{\pi} \vec{y}) \\
 &= -\frac{R^2}{2} (-2\vec{y}) = R^2 \vec{y}
 \end{aligned}$$

On se doutait d'un résultat porté par \vec{y} uniquement : à chaque point P de la surface, on trouve un point P' par symétrie d'axe $(0, \vec{y})$ tel que $\vec{e}_r' \cdot \vec{x} = -\vec{e}_r \cdot \vec{x}$. Toutes les composantes sur \vec{x} s'annulent deux à deux.



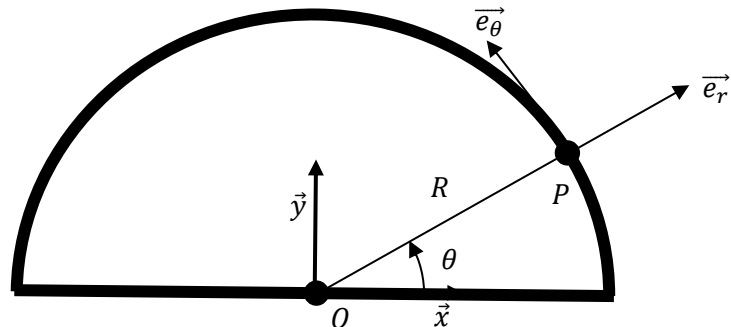
On change les bornes du calcul d'avant :

$$\begin{aligned}
 \int_S \vec{e}_r dS &= \int_{r=0}^R r dr \left(\int_{\theta=0}^{2\pi} \cos \theta d\theta \vec{x} + \int_{\theta=0}^{2\pi} \sin \theta d\theta \vec{y} \right) \\
 &= \vec{0}
 \end{aligned}$$

On s'en doutait : à chaque point P de la surface, on trouve un point P' diamétralement opposé tel que \vec{e}_r' en P' soit opposé au \vec{e}_r en P : $\vec{e}_r + \vec{e}_r' = \vec{0}$, ce qui est vrai pour tous les points de la surface

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Exercice 2: Clapet limiteur de pression



Question 1: Calculer le torseur de l'action de la pression en O par intégrale

$$\begin{aligned}
 d\vec{R} &= -p\vec{z}dS = -p\vec{z}rdrd\theta \\
 \vec{R} &= \int_S d\vec{R} = - \int_{r=0}^{r=R} \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} p\vec{z}rdrd\theta = -p \int_{r=0}^{r=R} rdr \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} d\theta \vec{z} = -p \frac{\pi R^2}{2} \vec{z} \\
 d\vec{M}_0 &= \vec{OP} \wedge d\vec{R} = -r\vec{e}_r \wedge p\vec{z}dS = rpdS\vec{e}_\theta = r^2 p \vec{e}_\theta drd\theta \\
 \vec{M}_0 &= \int_S d\vec{M}_0 = \int_{r=0}^{r=R} \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} r^2 p \vec{e}_\theta drd\theta = p \int_{r=0}^{r=R} r^2 dr \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} \vec{e}_\theta d\theta \\
 \vec{M}_0 &= p \frac{R^3}{3} \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} (-\sin\theta \vec{x} + \cos\theta \vec{y}) d\theta = p \frac{R^3}{3} [\cos\theta \vec{x} + \sin\theta \vec{y}]_0^\pi = -p \frac{2}{3} R^3 \vec{x}
 \end{aligned}$$

Question 2: Déterminer les coordonnées du centre géométrique G de la surface

Symétries : $X_G = 0$

$$\begin{aligned}
 Y_G &= \frac{1}{S} \int_S y dS = \frac{2}{\pi R^2} \int_{r=0}^{r=R} \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} r \sin\theta r dr d\theta = \frac{2}{\pi R^2} \int_{r=0}^{r=R} r^2 dr \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} \sin\theta d\theta \\
 Y_G &= \frac{2}{\pi R^2} \frac{R^3}{3} [-\cos\theta]_0^\pi = \frac{2}{\pi R^2} \frac{R^3}{3} [-\cos\pi + \cos 0] \\
 Y_G &= \frac{2}{\pi R^2} \frac{R^3}{3} 2 \\
 Y_G &= \frac{4R}{3\pi} \\
 \vec{OG} &= \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{4R}{3\pi} \\ 0 \end{bmatrix}^g
 \end{aligned}$$

Remarque : Calcul cartésien pas trop dur ici grâce au carré qui apparaît...

$$\begin{aligned}
 Y_G &= \frac{1}{S} \int_S y dS = \frac{1}{S} \int_{x=-R}^R \int_{y=0}^{\sqrt{R^2-x^2}} y dx dy = \frac{1}{S} \int_{x=-R}^R \left[\frac{y^2}{2} \right]_0^{\sqrt{R^2-x^2}} dx = \frac{1}{2S} \int_{x=-R}^R (R^2 - x^2) dx \\
 Y_G &= \frac{1}{2S} \left[R^2 x - \frac{x^3}{3} \right]_{-R}^R = \frac{1}{2S} \left[R^3 - \frac{R^3}{3} - \left(-R^3 + \frac{R^3}{3} \right) \right] = \frac{1}{S} \left[R^3 - \frac{R^3}{3} \right] = \frac{1}{S} \frac{2R^3}{3} = \frac{4R}{3\pi}
 \end{aligned}$$

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Question 3: En déduire, via une méthode simplifiée, le torseur de l'action de la pression en G

Pression uniformément répartie sur surface plane :

$$\{T_p\} = \begin{Bmatrix} -p \frac{\pi R^2}{2} \vec{z} \\ \vec{0} \end{Bmatrix}_G = \begin{Bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ -p \frac{\pi R^2}{2} & 0 \end{Bmatrix}_G^{\mathfrak{B}}$$

Question 4: En déduire le torseur de l'action de pression en O

$$\begin{aligned} \vec{M}_0 &= \vec{M}_G + \vec{OG} \wedge \vec{R}_p = \begin{bmatrix} 0 \\ 4R \\ \frac{4R}{3\pi} \\ 0 \end{bmatrix}^{\mathfrak{B}} \wedge \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \pi R^2 \\ -p \frac{\pi R^2}{2} \end{bmatrix}^{\mathfrak{B}} = \begin{bmatrix} -\frac{4R}{3\pi} p \frac{\pi R^2}{2} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}^{\mathfrak{B}} = \begin{bmatrix} -\frac{2}{3} R^3 p \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}^{\mathfrak{B}} \\ \{T_p\} &= \begin{Bmatrix} -p \frac{\pi R^2}{2} \vec{z} \\ \frac{2R^3}{3} p \vec{x} \end{Bmatrix}_O = \begin{Bmatrix} 0 & -\frac{2}{3} R^3 p \\ 0 & 0 \\ -p \frac{\pi R^2}{2} & 0 \end{Bmatrix}_O^{\mathfrak{B}} \end{aligned}$$

Question 5: En précisant le théorème utilisé, donner l'expression de la pression maximale atteinte par le fluide en fonction de C

TMS à plaque sur (O, \vec{x})

BAME :

- Action de la pivot parfaite, de moment sur (O, \vec{x}) : 0
- Action de la pression de moment sur (O, \vec{x}) : $-\frac{2}{3} R^3 p$
- Action du ressort sur (O, \vec{x}) : C
- Action du contact de la plaquette sur le bâti qui est nulle au moment du décollement (ce que l'on cherche) : 0

Soit :

$$\begin{aligned} C - \frac{2}{3} R^3 p &= 0 \\ C &= \frac{2}{3} R^3 p \\ p &= \frac{3C}{2R^3} \end{aligned}$$

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Exercice 3: Frein à disque

Question 1: Déterminer la composante suivant \vec{z} de la résultante issue de la pression sur le disque – Justifier le fait que cette résultante est égale à F

$$\begin{aligned}\overrightarrow{dR} &= \overrightarrow{dN} + \overrightarrow{dT} = p dS \vec{z} - f p dS \vec{e}_\theta = p(\vec{z} - f \vec{e}_\theta) dS \\ \vec{R} \cdot \vec{z} &= \int_S \overrightarrow{dR} \cdot \vec{z} = \int_S p dS = pS = p \frac{R_e^2 - R_i^2}{2} \varphi\end{aligned}$$

On applique un TRS à la plaquette en projection sur \vec{z} : $F - \vec{R} \cdot \vec{z} = 0$

$$F = p \frac{R_e^2 - R_i^2}{2} \varphi$$

Question 2: Déterminer le couple de freinage (valeur absolue) sur l'axe de rotation du disque issu d'un contact plaquette/disque, et l'exprimer en fonction de F

$$\begin{aligned}\overrightarrow{dM} &= \overrightarrow{OP} \wedge \overrightarrow{dR} = r \vec{e}_r \wedge p(\vec{z} - f \vec{e}_\theta) dS = pr(\vec{e}_r \wedge \vec{z} - f \vec{e}_r \wedge \vec{e}_\theta) dS = -pr(\vec{e}_\theta + f \vec{z}) dS \\ dC &= |\overrightarrow{dM} \cdot \vec{z}| = r p f dS = r^2 p f dr d\theta \\ C &= \int_S dC = f p \int_{r=R_i}^{r=R_e} r^2 dr \int_{\theta=\theta_1}^{\theta=\theta_2} d\theta = p f \frac{R_e^3 - R_i^3}{3} \varphi \\ p &= \frac{2F}{\varphi(R_e^2 - R_i^2)} \\ C &= \frac{2F}{\varphi(R_e^2 - R_i^2)} f \frac{R_e^3 - R_i^3}{3} \varphi = \frac{2}{3} F f \frac{R_e^3 - R_i^3}{R_e^2 - R_i^2} = F f R_{moy}\end{aligned}$$

Exercice 4: Frein à tambour

Question 1: Déterminer le couple de freinage (valeur absolue) sur l'axe de rotation de 3 issu du contact de la garniture de droite sur le tambour

$$\begin{aligned}\overrightarrow{dR}_{32} &= -p dS \vec{e}_r + f p dS \vec{e}_\theta \\ \overrightarrow{dM}_{32}^O &= \overrightarrow{OP} \wedge \overrightarrow{dR}_{32} = (R \vec{e}_r + z \vec{z}) \wedge (-p dS \vec{e}_r + f p dS \vec{e}_\theta) \\ \overrightarrow{dM}_{32}^O &= R \vec{e}_r \wedge (-p dS \vec{e}_r + f p dS \vec{e}_\theta) + z \vec{z} \wedge (-p dS \vec{e}_r + f p dS \vec{e}_\theta) \\ \overrightarrow{dM}_{32}^O &= R \vec{e}_r \wedge f p dS \vec{e}_\theta + z \vec{z} \wedge -p dS \vec{e}_r + z \vec{z} \wedge f p dS \vec{e}_\theta \\ \overrightarrow{dM}_{32}^O &= R f p dS \vec{z} - z p dS \vec{e}_\theta - z f p dS \vec{e}_r \\ dC &= |\overrightarrow{dM} \cdot \vec{z}| = R f p dS \\ C &= \int_S dC = R^2 f p \int_{-\frac{\varphi}{2}}^{\frac{\varphi}{2}} \int_{-\frac{e}{2}}^{\frac{e}{2}} d\theta dz = R^2 f p \varphi e\end{aligned}$$

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Exercice 5: Frottement exponentiel

Question 1: Isoler le brin de corde déterminer les deux équations du TRS en projection sur \vec{e}_r et \vec{e}_θ

$$\vec{dN} + \vec{dT} - F\left(\theta - \frac{d\theta}{2}\right)\vec{e}_\theta + F\left(\theta + \frac{d\theta}{2}\right)\vec{e}_\theta = \vec{0}$$

Sens de \vec{dT} issu de $F_2 > F_1$:

$$\begin{cases} \vec{dN} = dN\vec{e}_r, dN > 0 \\ \vec{dT} = dT\vec{e}_\theta, dT > 0 \end{cases}$$

$$dN\vec{e}_r + dT\vec{e}_\theta - F\left(\theta - \frac{d\theta}{2}\right)\vec{e}_{\theta-\frac{d\theta}{2}} + F\left(\theta + \frac{d\theta}{2}\right)\vec{e}_{\theta+\frac{d\theta}{2}} = \vec{0}$$

$$\vec{e}_{\theta-\frac{d\theta}{2}} = \cos\left(\frac{d\theta}{2}\right)\vec{e}_\theta + \sin\left(\frac{d\theta}{2}\right)\vec{e}_r$$

$$\vec{e}_{\theta+\frac{d\theta}{2}} = \cos\left(\frac{d\theta}{2}\right)\vec{e}_\theta - \sin\left(\frac{d\theta}{2}\right)\vec{e}_r$$

$$\begin{cases} dN - F\left(\theta - \frac{d\theta}{2}\right)\sin\left(\frac{d\theta}{2}\right) - F\left(\theta + \frac{d\theta}{2}\right)\sin\left(\frac{d\theta}{2}\right) = 0 \\ dT - F\left(\theta - \frac{d\theta}{2}\right)\cos\left(\frac{d\theta}{2}\right) + F\left(\theta + \frac{d\theta}{2}\right)\cos\left(\frac{d\theta}{2}\right) = 0 \end{cases}$$

Question 2: Linéariser les équations obtenues, faire apparaître $F'(\theta)$ par développement limité à l'ordre 1 et donner les expressions de dN et dT

$$\cos\left(\frac{d\theta}{2}\right) \approx 1 \quad ; \quad \sin\left(\frac{d\theta}{2}\right) \approx \frac{d\theta}{2}$$

$$F\left(\theta - \frac{d\theta}{2}\right) \approx F(\theta) - \frac{d\theta}{2}F'(\theta) \quad ; \quad F\left(\theta + \frac{d\theta}{2}\right) \approx F(\theta) + \frac{d\theta}{2}F'(\theta)$$

$$\begin{cases} dN - \left(F(\theta) - \frac{d\theta}{2}F'(\theta)\right)\frac{d\theta}{2} - \left(F(\theta) + \frac{d\theta}{2}F'(\theta)\right)\frac{d\theta}{2} = 0 \\ dT - \left(F(\theta) - \frac{d\theta}{2}F'(\theta)\right) + \left(F(\theta) + \frac{d\theta}{2}F'(\theta)\right) = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} dN - F(\theta)d\theta = 0 \\ dT + F'(\theta)d\theta = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} dN = F(\theta)d\theta \\ dT = -F'(\theta)d\theta \end{cases}$$

Remarque : pas de termes d'ordre 2 avec cette méthode

Question 3: En exploitant les lois de Coulomb à la limite du glissement, établir l'équation différentiel $F'(\theta) + kF(\theta) = 0$ – On explicitera le coefficient k

$$\begin{aligned} dT &= f dN \\ -F'(\theta)d\theta &= fF(\theta)d\theta \\ F'(\theta) + fF(\theta) &= 0 \end{aligned}$$

Donc $k = f$

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Question 4: En déduire la relation liant F_1 et F_2

$$\begin{aligned}
 F'(\theta) + fF(\theta) &= 0 \\
 F'(\theta) &= -fF(\theta) \\
 \frac{F'(\theta)}{F(\theta)} &= -f \\
 \int_{-\theta_2}^{\theta_1} \frac{F'(\theta)}{F(\theta)} d\theta &= \int_{-\theta_2}^{\theta_1} -f d\theta \\
 [\ln(F(\theta))]_{-\theta_2}^{\theta_1} &= -f(\theta_1 + \theta_2) \\
 \varphi &= \theta_1 + \theta_2 \\
 \ln(F(\theta_1)) - \ln(F(-\theta_2)) &= -f\varphi \\
 \ln(F_1) - \ln(F_2) &= -f\varphi \\
 \ln\left(\frac{F_1}{F_2}\right) &= -f\varphi \\
 \frac{F_1}{F_2} = e^{-f\varphi} &\Leftrightarrow \frac{F_2}{F_1} = e^{f\varphi}
 \end{aligned}$$

$$F_2 = F_1 e^{f\varphi}$$

Question 5: Compléter le tableau suivant

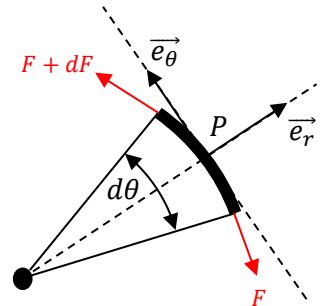
$$\frac{F_2}{F_1} = e^{f\varphi}$$

Nb tours	1	2	3	4	5
$\frac{F_2}{F_1}$	2,3	5,1	11,6	26,2	59,4

Dernière mise à jour	MECA 2	Denis DEFAUCHY
29/08/2022	Révisions	TD4 - Correction

Question 6: Développer cette méthode pour retrouver la formule de frottement exponentiel précédente

$$\begin{cases} dN - F \sin\left(\frac{d\theta}{2}\right) - (F + dF) \sin\left(\frac{d\theta}{2}\right) = 0 \\ dT - F \cos\left(\frac{d\theta}{2}\right) + (F + dF) \cos\left(\frac{d\theta}{2}\right) = 0 \end{cases}$$



Linéarisation à l'ordre 1 :

$$\begin{cases} dN - F \frac{d\theta}{2} - (F + dF) \frac{d\theta}{2} = 0 \\ dT - F + (F + dF) = 0 \\ dN - F \frac{d\theta}{2} - F \frac{d\theta}{2} - dF \frac{d\theta}{2} = 0 \\ dT - F + F + dF = 0 \end{cases}$$

Remarque : on néglige les termes d'ordre 2

$$\begin{cases} dN - F d\theta = 0 \\ dT + dF = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} dN = F d\theta \\ dT = -dF \end{cases}$$

$$dT = f dN \Leftrightarrow dF = -f F d\theta$$

$$\frac{dF}{F} = -f d\theta$$

Les élèves ne pensent pas à mettre des intégrales entre des variables différentes (forces à gauche, angles à droite), problème qui n'apparaît pas avec la formulation que j'ai choisie avant.

$$\begin{aligned} \int_{F_2}^{F_1} \frac{1}{F} dF &= \int_{-\theta_2}^{\theta_1} -f d\theta \\ [\ln(F)]_{F_2}^{F_1} &= -f(\theta_1 + \theta_2) \\ \ln\left(\frac{F_1}{F_2}\right) &= -f\varphi \\ \frac{F_1}{F_2} &= e^{-f\varphi} \Leftrightarrow \frac{F_2}{F_1} = e^{f\varphi} \end{aligned}$$

$$F_2 = F_1 e^{f\varphi}$$