

Si l'axe est celui des x alors : $\vec{r} = x\vec{i}$
 Si l'axe est celui des y alors : $\vec{r} = y\vec{j}$

$$x_f = x_i + \bar{v}_x(t_f - t_i)$$

$$\bar{a} = \frac{\Delta \bar{v}}{\Delta t} \Rightarrow \bar{a}_x = \frac{v_{x_f} - v_{x_i}}{t_f - t_i}$$

$$x_f = x_i + v_i(t_f - t_i) + \frac{1}{2}a(t_f - t_i)^2$$

$$v_f = v_i + a(t_f - t_i)$$

$$v_f^2 = v_i^2 + 2a(x_f - x_i)$$

 nouveau sont :
$$v_f = v_i + v_y(t_f - t_i) - \frac{1}{2}g(t_f - t_i)^2$$

$$v_{fx} = v_{ix} - g(t_f - t_i)$$

$$v_{fy}^2 = v_{iy}^2 - 2g(y_f - y_i)$$

Relations dérivant le mouvement rectiligne uniformément accéléré, MRUA.

Accélération constante selon l'axe des x	Accélération constante selon l'axe des y
$x_f = x_i + v_i(t_f - t_i) + \frac{1}{2}a(t_f - t_i)^2$	$y_f = y_i + v_i(t_f - t_i) - \frac{1}{2}g(t_f - t_i)^2$
$v_f = v_i + a(t_f - t_i)$	$v_{fy} = v_{iy} - g(t_f - t_i)$
$v_f^2 = v_i^2 + 2a(x_f - x_i)$	$v_{fy}^2 = v_{iy}^2 - 2g(y_f - y_i)$

Accélération nulle selon l'axe des x

$$x_f = x_i + v_{ix}(t_f - t_i)$$

$$v_{fx} = v_{ix}$$

$$v_f = v_i \cos \theta$$

θ : angle de tir ou de lancement

$s = R\theta$

s : (en m)

R : (en m)

θ : en radians

$\theta(\text{rad}) = \frac{\pi}{180} \theta(\text{degré})$

1 révolution = 1 tour = $360^\circ = 2\pi$ (rad)

$\theta_f = \theta_i + \omega_i(t_f - t_i) + \frac{1}{2}\alpha(t_f - t_i)^2$

$\omega_f = \omega_i + \alpha(t_f - t_i)$

$\omega_f^2 = \omega_i^2 + 2\alpha(\theta_f - \theta_i)$

$s_f = s_i + v_i(t_f - t_i) + \frac{1}{2}a(t_f - t_i)^2$

$v_f = v_i + a(t_f - t_i)$

$v_f^2 = v_i^2 + 2a(s_f - s_i)$

Distance parcourue : $\Delta s = R\Delta\theta$

Mesure d'arc de cercle : $s = R\theta$

Vitesse linéaire : $v = R\omega$

Accélération tangentielle : $a_t = R\alpha$

Accélération centripète : $a_c = \frac{v^2}{R}$

Accélération de la particule : $a = \sqrt{a_t^2 + a_c^2}$

Un point de contact entre courroies ou engrenages les paramètres linéaires sont égaux.

$v_1 = v_2 \Rightarrow R_1\omega_1 = R_2\omega_2$

$a_1 = a_2 \Rightarrow R_1\alpha_1 = R_2\alpha_2$

Problème N° 6.11

La figure 3 montre un système de poulies montées à l'avant d'un moteur d'automobile.

M : poulie du moteur
 G : poulie du générateur
 E : poulie de la pompe à eau.

On donne les diamètres suivants pour les poulies :

$D_M = 20 \text{ cm}$ $D_G = 8 \text{ cm}$

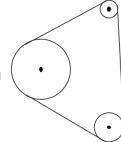


Figure 3

À l'instant $t = 0$ seconde lu sur un chronomètre, le régime du moteur est de 3000 rpm. On pèse sur la pédale de l'accélérateur et on note alors que, à l'instant $t = 4$ s, le régime du moteur est de 4000 rpm.
 On considère que le glissement des courroies sur les poulies est négligeable.

- Déterminez le diamètre de la poulie de la pompe à eau, sachant qu'elle tourne toujours 2 fois plus vite que celle du moteur ;
- en supposant que l'arbre du moteur effectue un mouvement circulaire uniformément accéléré entre les instants 0 seconde et 4 secondes, déterminez :

- l'accélération linéaire de la courroie (cm/sec²) ;
 la vitesse linéaire (cm/sec) de la courroie à l'instant $t = 3$ s ;
 la vitesse angulaire de chaque poulie (en rpm) à $t = 3$ s ;
 le nombre de révolutions effectuées par la poulie de la pompe à eau entre les instants 0 et 3 secondes.

Données

M : Poulie du moteur : $D_M = 20 \text{ cm}$

G : Poulie du générateur : $D_G = 8 \text{ cm}$

E : Poulie de la pompe à eau : $D_E = ?$

Pi

$t_i = 0 \text{ s}$

$\omega_i = 0 \text{ rad/s}$

$\omega_f = 3000 \text{ rpm}$

$t_f = 4 \text{ s}$

$\omega_f =$

$\omega_f = 4000 \text{ rpm}$

$$v(t) = \omega \cdot r = \frac{2\pi \cdot \text{rpm}}{60} \cdot r$$

$$v(4) = 2\pi \cdot 4000 \cdot \frac{0.2}{60} = 39.27 \text{ m/s}$$

$$= 39270 \text{ cm/s}$$

$$\omega = \frac{v}{R} = \frac{39.27}{0.1} = 392.7 \text{ rad/s}$$

$$\omega(4) = \frac{v}{R} = \frac{39.27}{0.1} = 392.7 \text{ rad/s}$$

$$\omega(4) = 2\pi \cdot \text{rpm} \Rightarrow 392.7 = 2\pi \cdot \text{rpm} \Rightarrow \text{rpm} = 3125$$

6)

$\alpha_f = R\alpha_m$

$\alpha_m = \frac{v_{m_f} - v_{m_i}}{t_f - t_i}$

$\alpha = \frac{4000 \cdot \frac{2\pi}{60} - 3000 \cdot \frac{2\pi}{60}}{4 - 0} = 26.18 \text{ rad/s}^2$

$\alpha_f = 2 \cdot 26.18 = 52.36 \text{ rad/s}^2$

$\alpha_f = 2 \cdot 26.18 = 52.36 \text{ rad/s}^2$

$\alpha_f = 2 \cdot 26.18 = 52.36 \text{ rad/s}^2$

$$\theta_{f/m} = \frac{1}{2} \alpha_f (t_f - t_i)^2 + \omega_i (t_f - t_i) + \theta_i$$

$\omega_f = R\alpha_f$

$\omega_f = 2 \cdot 26.18 = 52.36 \text{ rad/s}$

$\alpha_f = R\alpha_m$

$\alpha_m = \frac{\omega_f}{R}$

$\alpha_m = \frac{52.36}{0.1} = 523.6 \text{ rad/s}^2$

$\theta_{f/m} = \frac{1}{2} \cdot 523.6 \cdot (4 - 0)^2 + 0 \cdot (4 - 0) = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$

$\theta_{f/m} = 4188.8 \text{ rad}$