

Dynamique du solide

- 3'31 : Envisager N points matériel indéformable.
- Référentiel du centre de masse.
- La 3^e loi de newton permet de supprimer les actions intérieures.
- **Théorème du moment cinétique : Il faut préciser que le point O est fixe !!!**
- Application au solide : Le système est indéformable. Distance $A_i A_j$
- Mouvement d'un solide : Si AB est fixe dans un référentiel R' lié au système. dAB = vecteur rotation.
- Cas de la translation pure : 16'30. LE vecteur rotation = 0. Moment d'inertie = 0 (???).
- **Questions :**
- **Cinématique et dynamique :** Dynamique(?) Prédictif
- **Solide (?) :** Comment se place -t-on pour définir un solide.
- **Solide indéformable :** Un peu plus qu'un ensemble de point. Comment on passe du discret au continu. Formule du centre de masse.
- **Théorème de Koenig : Pour le moment cinétique**
- **55'43 :** Force de contact
- **Pour décrire le mouvement du solide, il faut 6 équations car 6 degrés de liberté.** (C'est plus simple que N point matériel)
- **Cinématique du solide en prérequis**
- **Le champ des vitesses :**
- Moment dynamique : 1 :10 :34
- Action mécanique vs Force : Action mécanique de l'eau sur le barrage. Il faut que je connaisse la résultante des forces.
- Définir Action mécanique. J'ai pas besoin de définir un point d'application.
-