

CI 3 – CIN : ÉTUDE DU COMPORTEMENT CINÉMATIQUE DES SYSTÈMES

Chapitre 5 – Cinématique du solide indéformable

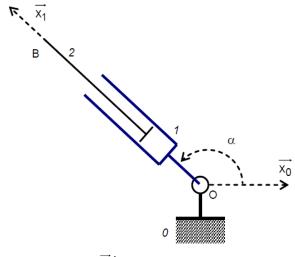
EXERCICE D'APPLICATION

D'après ressources de Stéphane Génouël 1.

Etude d'une benne de camion

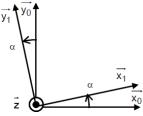
Soit \mathcal{R}_0 un repère lié au châssis 0 d'un camion benne. Soit \mathcal{R}_1 et \mathcal{R}_2 deux repères liés respectivement au corps 1 et à la tige 2 d'un des deux vérins hydrauliques. On suppose que le vérin étudié (corps+tige) se déplace dans le plan $(\overrightarrow{x_0}, \overrightarrow{y_0})$. On pose $\alpha = (\overrightarrow{x_0}; \overrightarrow{x_1})$ et $\overrightarrow{OB} = \lambda(t)\overrightarrow{x_1}$.





Le paramétrage du système est le suivant :

$$\overrightarrow{OB} = \lambda(t)\overrightarrow{x_1}$$



Question 1

Quelle est la trajectoire du point *B* appartenant au solide 2 par rapport à 0.

Question 2

Calculer $V(B \in 2/0)$.

Question 3

Calculer $\Gamma(B, 2/0)$.

Ch 5 : Cinématique du solide – E

^{1.} http://stephane.genouel.free.fr/