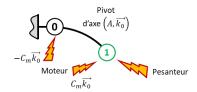
## Mouvement R ★

## C2-07

**Question 1** Réaliser le graphe d'analyse en faisant apparaître l'ensemble des actions mécaniques.



Question 2 Donner l'équation d'équilibre de la pièce 1.

- ▶ On isole 1.
- ▶ Bilan des actions mécaniques :

• 
$$\{\mathscr{F}(0 \to 1)\} = \left\{\begin{array}{c} \overrightarrow{X_{01}} \overrightarrow{i_0} + Y_{01} \overrightarrow{j_0} \\ \overrightarrow{0} \end{array}\right\}_A;$$
  
•  $\{\mathscr{F}(\mathrm{Mot} \to 1)\} = \left\{\begin{array}{c} \overrightarrow{0} \\ C_m \overrightarrow{k_0} \end{array}\right\}_A;$   
•  $\{\mathscr{F}(\mathrm{pes} \to 1)\} = \left\{\begin{array}{c} -m_1 g \overrightarrow{j_0} \\ \overrightarrow{0} \end{array}\right\}_B \text{ et } \overrightarrow{\mathcal{M}(A, \mathrm{pes} \to 1)} = \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} = \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} = \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} = \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} = \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} = \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} = \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} + \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)} = \overrightarrow{\mathcal{M}(B, \mathrm{pes} \to 1)$ 

▶ On réalise le théorème du moment statique en A en projection sur  $\overrightarrow{k_0}$ :  $C_m - Rm_1g = 0$ .

Question 3 Déterminer l'ensemble des inconnues de liaisons.

On réalise le TRS en projection sur  $\overrightarrow{i_0}$ :  $X_{01} = 0$ .

On réalise le TRS en projection sur  $\overrightarrow{j_0}$ :  $Y_{01} = m_1 g$ .