Modéliser le comportement des systèmes mécaniques dans le but d'établir une loi de comportement ou de déterminer des actions mécaniques en utilisant le PFD

Chapitre 2 - Caractérisation inertielle des solides

Industrielles de

l'Ingénieur

Sciences

Application

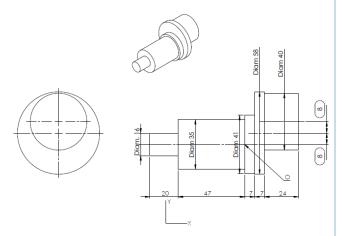
Application 2

Savoirs et compétences :

- Mod2.C13: centre d'inertie
- Mod2.C14 : opérateur d'inertie
- Mod2.C15 : matrice d'inertie

Encore un vilebrequin

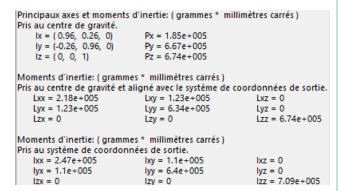
On donne le plan d'un vilebrequin.



Question 1 Indiquer la méthode pour déterminer le tenseur d'inertie en O sur la base $(\overrightarrow{X}, \overrightarrow{Y}, \overrightarrow{Z})$.

On donne $\mu = 7.8 \,\mathrm{kg} \,\mathrm{dm}^{-3}$.

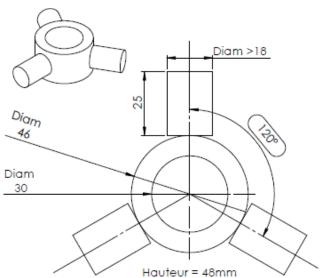
Question 2 Déterminer la matrice de tenseur d'inertie. Pour cette pièce, SolidWorks nous donne les informations suivantes.



Question 3 Détailler ce que cela signifie.

Triaxe

On donne le plan d'un triaxe.



On note \overrightarrow{z} l'axe perpendiculaire au plan de la feuille.

Question 1 Indiquer la méthode pour déterminer le moment d'inertie I_{Ozz} du triaxe.

On donne $\mu = 7.8 \,\mathrm{kg} \,\mathrm{dm}^{-3}$.

Question 2 Déterminer ce moment d'inertie.

Question 3 Indiquer la méthode pour déterminer le tenseur d'inertie en O dans la base $(\overrightarrow{x}, \overrightarrow{y}, \overrightarrow{z})$ (O étant situé au centre de la pièce).

On donne $\mu = 7.8 \text{ kg dm}^{-3}$.

1

Question 4 Déterminer ce moment d'inertie. Pour cette pièce, SolidWorks nous donne les informations suivantes.

```
Principaux axes et moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au centre de gravité.
    Ix = (0, 0, 1)
Iy = (1, 0, 0)
                                 Px = 1.55e+005
    Iz = (0, 1, 0)
                                 Pz = 2.77e+005
Moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au centre de gravité et aligné avec le système de coordonnées de sortie.
    Lxx = 1.55e+005
                                 Lxy = 0
                                                              Lxz = 0
                                 Lyy = 2.77e+005
    Lyx = 0
                                                              Lvz = 0
                                                              Lzz = 1.55e+005
    Lzx = 0
                                 Lzy = 0
Moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au système de coordonnées de sortie.
                                lxy = 0

lyy = 2.77e + 005
    lxx = 1.55e + 0.05
                                                              Ixz = 0
    lyx = 0
                                                              lyz = 0
                                 lzy = 0
    lzx = 0
                                                              Izz = 1.55e+005
```



Question 5 Détailler ce que cela signifie.