QCM 01

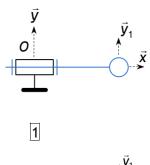
QCM

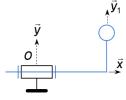
Pôle Chateaubriand Joliot-Curie.

Savoirs et compétences :

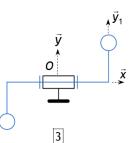
On donne les modèles ci-dessous sur lesquels les sphères représentent des masses ponctuelles situées en leurs centres et dont les masses sont proportionnelles au rayon des sphères. On néglige la masse et l'inertie de l'axe de rotation et des tiges qui relient les masses à l'axe. Dans chacun des cas suivant, indiquer si le système est équlibré statiquement ou non, dynamiquement, ou non.

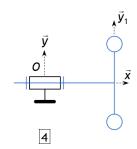
Chapitre 1 - Modélisation multiphysique

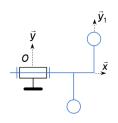


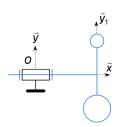


2

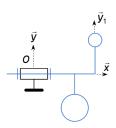


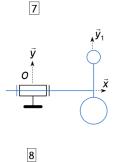


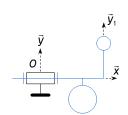


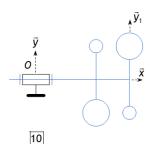


6









9

