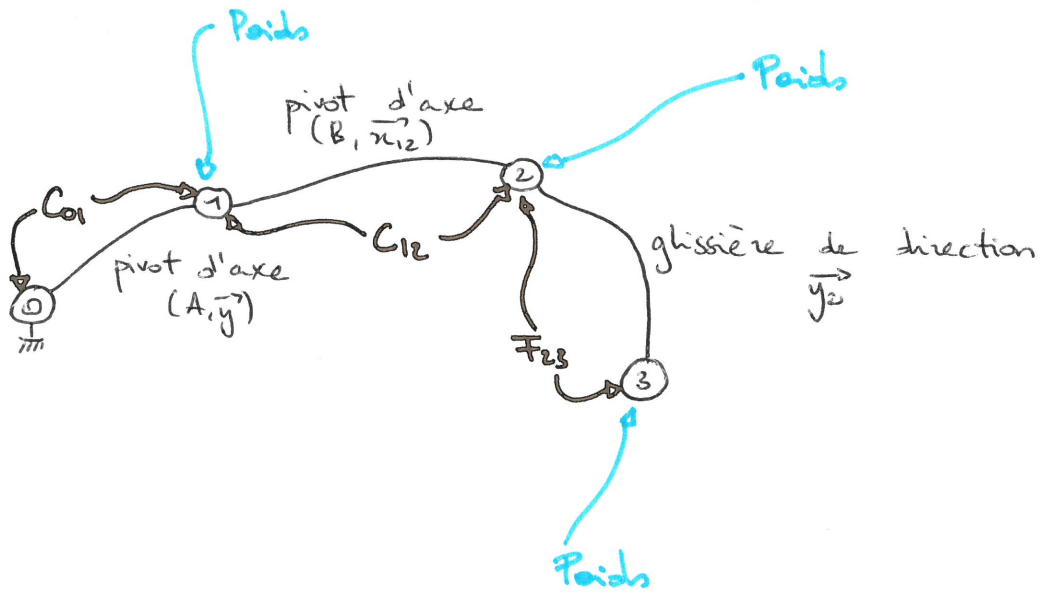


Méthode d'isolement

①



② Détermination de C_{01} : J'isole $\{1, 2, 3\}$ qui est soumis aux actions mécaniques extérieures suivantes :

- poids $\rightarrow 1$ ✓
- poids $\rightarrow 2$ ✓
- poids $\rightarrow 3$ ✓
- 0 pivot $\rightarrow 1$ ✗
- 0 $C_{01} \rightarrow 1$ ✓

Je sais que $\vec{M}_{A,0 \rightarrow 1} \cdot \vec{y} = 0$

Je sais écrire le th. des moments statiques en A et en projeté sur \vec{y} :

$$0 = \vec{M}_{A, \text{pds} \rightarrow 1} \cdot \vec{y} + \vec{M}_{A, \text{pds} \rightarrow 2} \cdot \vec{y} + \vec{M}_{A, \text{pds} \rightarrow 3} \cdot \vec{y} + \underbrace{\vec{M}_{A,0 \rightarrow 1} \cdot \vec{y}}_{=0} + \underbrace{\vec{M}_{A,0 \rightarrow 1} C_{01} \cdot \vec{y}}_{=C_{01}}$$

Détermination de C_{12} : J'isole $\{2, 3\}$ qui est soumis aux actions mécaniques extérieures suivantes :

- poids $\rightarrow 2$ ✓
- poids $\rightarrow 3$ ✓
- 1 $C_{12} \rightarrow 2$ ✓
- 1 pivot $\rightarrow 2$ ✗

Je sais que $\vec{M}_{B,1 \rightarrow 2} \cdot \vec{x}_{12} = 0$

J'écris donc le th. des moments statiques en B et en projeté sur \vec{x}_{12} :

$$0 = \vec{M}_{B, \text{pds} \rightarrow 2} \cdot \vec{x}_{12} + \vec{M}_{B, \text{pds} \rightarrow 3} \cdot \vec{x}_{12} + \underbrace{\vec{M}_{B,1 \rightarrow 2} C_{12} \cdot \vec{x}_{12}}_{=C_{12}} + \underbrace{\vec{M}_{B,1 \rightarrow 2} \text{pivot} \cdot \vec{x}_{12}}_{=0}$$

Détermination de F_{23} : j'isole 3 qui est soumis aux actions

mécaniques extérieures suivantes :

- pds \rightarrow 3 \sim

- 2 $\xrightarrow{F_{23}}$ 3 \checkmark

- 2 $\xrightarrow{\text{gliss.}}$ 3 \times

Je sais que :

$$\vec{R}_{2 \rightarrow 3}^{\text{gliss.}} \cdot \vec{y}_2 = 0$$

J'écris donc le th. de la résultante statique en projeté sur \vec{y}_2 :

$$0 = \underbrace{\vec{R}_{\text{pds} \rightarrow 3} \cdot \vec{y}_2}_{\sim} + \underbrace{\vec{R}_{2 \rightarrow 3}^{F_{23}} \cdot \vec{y}_2}_{= F_{23}} + \underbrace{\vec{R}_{2 \rightarrow 3}^{\text{gliss.}} \cdot \vec{y}_2}_{= 0}$$