

BARRIÈRE MANUELLE

① compte-tenus des symétries des pièces 1 et 2:

$$\begin{aligned} L_{G1} &= L_1/2 \\ L_{G2} &= L_2/2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} m_1 &= \rho \cdot L_1 \cdot H^2 - \rho \cdot L_1 \cdot (H-2e)^2 \\ &= \rho \cdot L_1 \cdot H^2 - \rho \cdot L_1 \cdot H^2 + 4\rho \cdot L_1 \cdot H \cdot e - 4\rho \cdot L_1 \cdot e^2 \\ m_1 &\approx 4\rho \cdot L_1 \cdot H \cdot e \approx 56,2 \text{ kg} \end{aligned}$$

et $e^2 \ll e \cdot H$

$$m_2 = \rho \cdot L_2 \cdot H^2 \approx 78 \text{ kg}$$

$$m_3 = \rho \cdot L_{3x} \cdot L_{3y} \cdot L_{3z}$$

③ Avec $L_G > 0$, et donc $\vec{O}G \cdot \vec{n} < 0$, la barrière sera naturellement fermée en l'absence de sollicitation extérieure.

La valeur de $L_G \ll L_1$ sous-entend que relever la barrière ne sera pas trop difficile (couple de relevage = $g \cdot m_{\text{barrière}} \cdot L_G$).

Calculons:

$$\begin{aligned} \vec{O}G \cdot \vec{n} &= \frac{1}{m_1 + m_2 + m_3} \cdot (m_1 \cdot \vec{O}G_1 \cdot \vec{n} + m_2 \cdot \vec{O}G_2 \cdot \vec{n} + m_3 \cdot \vec{O}G_3 \cdot \vec{n}) \\ &= \frac{1}{m_1 + m_2 + m_3} \cdot (-m_1 \cdot L_{G1} + m_2 \cdot L_{G2} + m_3 \cdot L_{G3}) = -L_G \end{aligned}$$

$$④ m_2 \cdot L_{G2} + m_3 \cdot L_{G3} = -(m_1 + m_2 + m_3) \cdot L_G + m_1 \cdot L_{G1}$$

$$\text{donc } m_3 \cdot (L_{G3} + L_G) = m_1 \cdot L_{G1} - (m_1 + m_2) \cdot L_G - m_2 \cdot L_{G2}$$

$$\text{donc } m_3 = \frac{1}{L_G + L_{G3}} \cdot (m_1 \cdot L_{G1} - (m_1 + m_2) \cdot L_G - m_2 \cdot L_{G2})$$

$$\text{AN: } m_3 \approx 217 \text{ kg}$$

$$\textcircled{5} \quad m_3 = \rho \cdot L_3^3 \quad \text{donc} \quad \underline{L_3 = \left(\frac{m_3}{\rho}\right)^{1/3} = 30,3 \text{ cm}}$$

$\textcircled{6}$ La bannière complète présente une symétrie par rapport au plan (O, \vec{x}, \vec{y}) .

On aura donc :

$$\int_{M \in \text{bannière}} x \cdot z \cdot dm = 0 \quad \text{et} \quad \int_{M \in \text{bannière}} y \cdot z \cdot dm = 0$$

On aura donc :

$$\underline{I(O, \text{bannière}) = \begin{bmatrix} A & -F & 0 \\ -F & B & 0 \\ 0 & 0 & C \end{bmatrix}}_{(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})}$$