

OPÉRATION
de
PERGAGE

① J'isole 1 dont le bilan des puissances est :

$$P_{\text{int}} : \dot{\phi}$$

$$\begin{aligned} P_{\text{ext}} &: P_0 \xrightarrow{\text{pivot}} \alpha_{10} \\ &P_{\text{pds}} \xrightarrow{\alpha_{10}} \\ &P_0 \xrightarrow{\text{mot}} \alpha_{10} \end{aligned}$$

J'écris le th. de l'énergie cinétique :

$$P_{\text{ext}} \xrightarrow{\alpha_{10}} + P_{\text{int}} = \frac{d}{dt} (E_c(\alpha_{10}))$$

$$\text{D'où } \parallel E_c(\alpha_{10}) = \frac{1}{2} \cdot J_1 \cdot \dot{\theta}^2 \quad (\text{solide en rotation})$$

Moment d'inertie autour de l'axe de rotation

$$\text{Et } P_0 \xrightarrow{\text{pivot}} \alpha_{10} = \{0 \xrightarrow{\text{pivot}} \alpha\} \otimes \{J_{\alpha_{10}}\}$$

$$\begin{aligned} &= \left\{ \begin{array}{l} \vec{R}_0 \xrightarrow{\text{pivot}} \alpha_1 = X_{01} \vec{i} + Y_{01} \vec{j} + Z_{01} \vec{k} \\ \vec{M}_{0,0} \xrightarrow{\text{pivot}} \alpha_1 = L_{01} \vec{i} + M_{01} \vec{j} - k_p \dot{\theta} \vec{i} + G_r \vec{k} \end{array} \right. \quad \otimes \quad \left\{ \begin{array}{l} \vec{\Omega}_{10} = \dot{\theta} \vec{z} \\ J_{\alpha_{10}} = \vec{0} \end{array} \right. \\ &= \boxed{-k_p \dot{\theta}^2 \pm G_r \dot{\theta}} = \text{Puissance perdue dans une liaison pivot avec frottements} \end{aligned}$$

$$P_{\text{pds}} \xrightarrow{\alpha_{10}} = 0 \quad \text{car } G_1 \text{ reste à la même altitude}$$

$$P_0 \xrightarrow{\text{mot}} \alpha_{10} = \boxed{C_m \cdot \dot{\theta}} = \text{Puissance générée par un moteur } C_m$$

On obtient donc :

$$-k_p \cdot \dot{\theta}^2 \pm c_r \cdot \dot{\theta} + c_m \cdot \ddot{\theta} = J_a \cdot \ddot{\theta} \cdot \dot{\theta}$$

D'où : $c_m \pm c_r = J_a \cdot \ddot{\theta} + k_p \cdot \dot{\theta}$

② J'isole 2 dont le bilan des puissances est :

Pint : ϕ

Pext : $P_0 \xrightarrow{\text{gliss.}} z_{10}$

$P_{\text{pds}} \rightarrow z_{10}$

$P_0 \xrightarrow{\text{mot.}} z_{10}$

J'écris le th. de l'énergie cinétique :

$$P_{\text{ext}} \rightarrow z_{10} + P_{\text{int}} = \frac{d}{dt} (E_C(z_{10}))$$

Où $E_C(z_{10}) = \frac{1}{2} \cdot m_2 \cdot \dot{z}^2$ (solide en translation)

Et $P_0 \xrightarrow{\text{gliss.}} z_{10} = \{ \omega_{z_{10}} \} \otimes \{ 0 \xrightarrow{\text{gliss.}} z \}$

$$\begin{aligned} &= \left\{ \vec{\omega}_{z_{10}} = \vec{0} \right. \\ &\quad \left. \vec{\tau}_{A \rightarrow z_{10}} = \dot{z} \cdot \vec{z} \right\} \otimes \left\{ \vec{R}_0 \xrightarrow{\text{gliss.}} z = x_{z_{10}} \vec{i} + y_{z_{10}} \vec{j} - k_g \cdot \dot{z} \vec{z} \pm F_r \cdot \vec{z} \right. \\ &\quad \left. \vec{M}_{A,0 \rightarrow z_{10}} = \dots \right\} \end{aligned}$$

$$= -k_g \cdot \dot{z}^2 \pm F_r \cdot \dot{z} = \boxed{\text{Puissance perdue dans une liaison glissière avec frottements}}$$

$P_{\text{pds}} \rightarrow z_{10} = 0$ car G_2 reste à la même altitude

$$\begin{aligned} P_0 \xrightarrow{\text{mot.}} z_{10} &= \left\{ \vec{\omega}_{z_{10}} = \vec{0} \right. \\ &\quad \left. \vec{\tau}_{A \rightarrow z_{10}} = \dot{z} \cdot \vec{z} \right\} \otimes \left\{ \vec{R}_0 \xrightarrow{\text{mot.}} z = F \cdot \vec{z} \right. \\ &\quad \left. \vec{M}_{A,0 \rightarrow z_{10}} = \dots \right\} \end{aligned}$$

$$= \boxed{\vec{F} \cdot \dot{z} = \vec{F} \cdot \vec{\tau}_{A \rightarrow z_{10}}} = \text{Puissance générée par une force } \vec{F} \text{ appliquée en A}$$

On obtient donc :

$$-kg.\dot{j}^x \pm F_r \dot{x} + \bar{F} \ddot{x} = m_2 \ddot{x} \quad \text{---}$$

D'où : $\bar{F} \pm F_r = m_2 \ddot{x} + kg. \dot{j}$