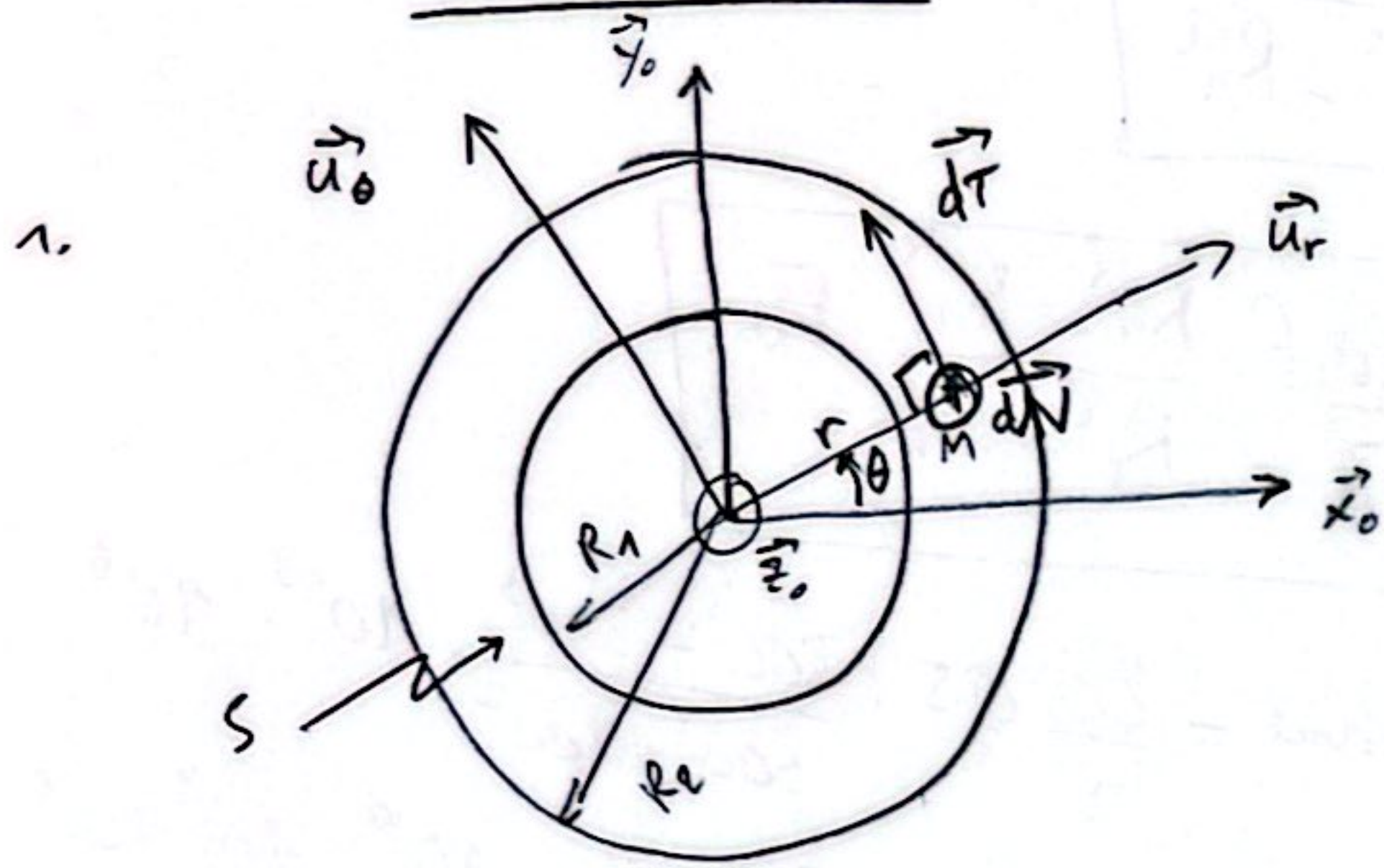


# FREIN AIRBUS



dans la phase de freinage  
 $\vec{V}(M^{3/1}) = \vec{V}(M^{2/0}) = r \cdot \omega_{10} \cdot \vec{u}_\theta$   
 $\omega_{10} < 0$

1. 
$$\vec{dF}_{3 \rightarrow 2} = d\vec{N} + d\vec{T} \quad \text{avec} \quad d\vec{T} \cdot \vec{V}(M^{2/3}) < 0 \Rightarrow d\vec{T} \text{ selon } +\vec{u}_\theta$$
  

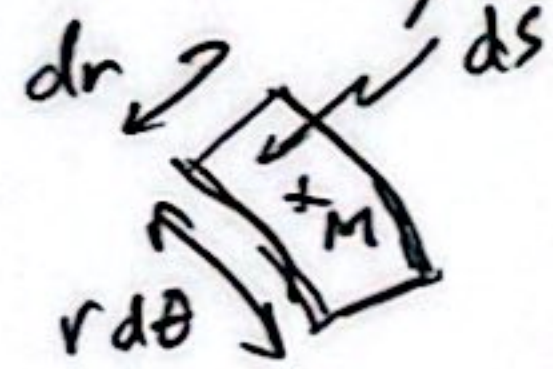
$$d\vec{N} \text{ de } 3 \text{ vers } 2 \Rightarrow d\vec{N} \text{ selon } +\vec{z}_0$$

2. 
$$d\vec{N} = p_0 \vec{z}_0 dS \quad \text{avec } dS = r dr d\theta \text{ surface élémentaire en polaire.}$$

et d'après les lois de Coulomb:

$$\|d\vec{T}\| = f \|d\vec{N}\|$$

d'où 
$$d\vec{F}_{3 \rightarrow 2} = p_0 \vec{z}_0 r dr d\theta + f p_0 \vec{u}_\theta r dr d\theta$$



On par symétrie et selon les indications du sujet.

$$\vec{R}_{3 \rightarrow 2} = F_0 \vec{z}_0 = \int_S d\vec{F}_{3 \rightarrow 2} \quad \text{et} \quad \vec{M}_{(O, 3 \rightarrow 2)} = \int_S \vec{OM} \wedge d\vec{F}_{3 \rightarrow 2} = M_0 \vec{z}_0$$

d'où 
$$\vec{R}_{3 \rightarrow 2} = p_0 \int_{R_1}^{R_2} \int_0^{2\pi} r dr d\theta \vec{z}_0 = p_0 \int_S dS \vec{z}_0 = p_0 \cdot S \vec{z}_0$$

$$\vec{R}_{3 \rightarrow 2} = p_0 \cdot \pi (R_2^2 - R_1^2) \vec{z}_0$$

et 
$$\vec{M}_{(O, 3 \rightarrow 2)} = \int_{R_1}^{R_2} \int_0^{2\pi} r \vec{u}_r \wedge f p_0 \vec{u}_\theta r d\theta dr \quad \text{avec } \vec{u}_r \wedge \vec{u}_\theta = \vec{z}_0$$

$$M_0 = f p_0 \int_{R_1}^{R_2} r^2 dr \int_0^{2\pi} d\theta = p_0 \cdot f \left( \frac{R_2^3}{3} - \frac{R_1^3}{3} \right) 2\pi = M_0$$

$$3. \quad \boxed{\frac{M_0}{F_0} = \frac{2f}{3} \frac{R_2^3 - R_1^3}{R_2^2 - R_1^2}}$$

$$\boxed{M_{\text{global}} = \frac{20}{3} f \frac{R_2^3 - R_1^3}{R_2^2 - R_1^2} F_0}$$

A.N.:  $M_{\text{global}} = \frac{20}{3} 0,5 \cdot \frac{300^3 - 200^3}{300^2 - 200^2} \cdot 10^{-3} \cdot 10^6$

$$M_{\text{global}} = \frac{20}{3} \cdot 0,5 \cdot \frac{27 - 8}{9 - 4} \frac{10^6}{10^4} \cdot 10^{-3} \cdot 10^6$$

$$= \frac{10}{3} \cdot \frac{19}{5} \cdot 10^5 = \frac{38}{3} \cdot 10^5 \text{ N.m}$$

$$\boxed{M_{\text{global}} = 12,6 \cdot 10^5 \text{ N.m}}$$

$$4. \quad R_2 = R_m + \epsilon \Rightarrow \begin{cases} R_2^2 \approx R_m^2 + 2\epsilon R_m \\ R_2^3 \approx R_m^3 + 3\epsilon R_m^2 \end{cases} \quad \begin{cases} R_1^2 \approx R_m^2 - 2\epsilon R_m \\ R_1^3 \approx R_m^3 - 3\epsilon R_m^2 \end{cases}$$

d.l. à l'ordre 1

D'où  $\frac{M_0}{F_0} \approx \frac{2}{3} f \frac{R_m + 3\epsilon R_m (R_m - 3\epsilon)}{R_m + 2\epsilon - (R_m - 2\epsilon)} = \frac{2}{3} f \frac{6\epsilon R_m}{4\epsilon}$

$$\frac{M_0}{F_0} \approx f \cdot R_m \Rightarrow \boxed{M_0 = f \cdot R_m \cdot F_0}$$

$$5. \quad p(M) = p_0 \frac{R_1}{r} \Rightarrow \vec{R}_{3 \rightarrow \epsilon} = F_0 \vec{z}_0 \quad \text{avec} \quad F_0 = p_0 R_1 \int_{R_1}^{R_2} dr \int_0^{2\pi} d\theta$$

$$\boxed{F_0 = p_0 R_1 (R_2 - R_1) 2\pi}$$

$$\text{et } M_0 = f \cdot p_0 \cdot R_1 \int_{R_1}^{R_2} r dr \int_0^{2\pi} d\theta = \cancel{f p_0 R_1 (R_2 - R_1)}$$

$$M_0 = f \cdot p_0 R_1 \left( \frac{R_2^2}{2} - \frac{R_1^2}{2} \right) 2\pi = \boxed{f p_0 R_1 (R_2^2 - R_1^2) \pi = M_0}$$

d'où  $\frac{M_0}{F_0} = \frac{f}{2} \frac{R_2^2 - R_1^2}{R_2 + R_1} \Rightarrow$

$$\boxed{\frac{M_0}{F_0} = \frac{f}{2} R_2 R_1} \quad (2)$$