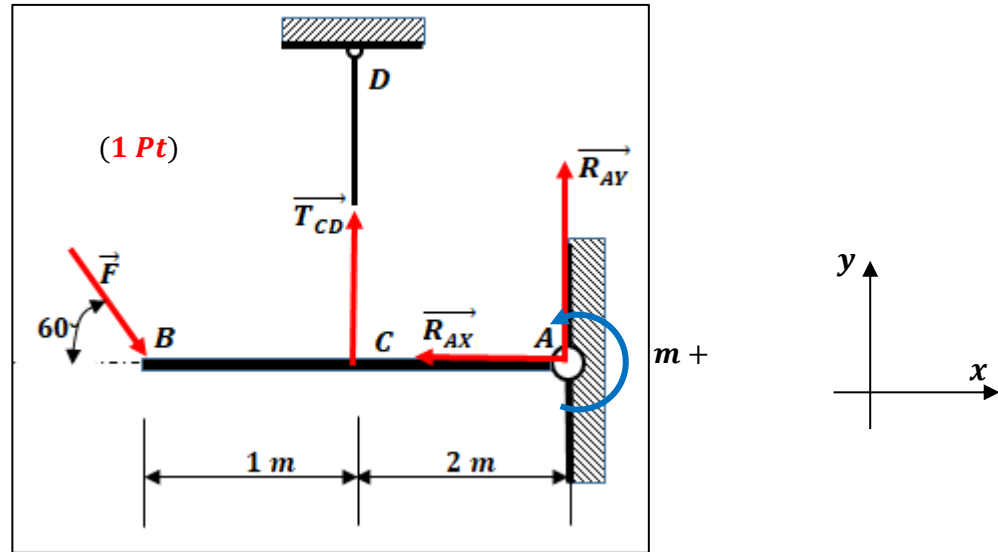


**CORRECTION du DEVOIR à DOMICILE**  
**MECANIQUE RATIONNELLE**

**Exercice 01 : (06 Pts)**



**Isoler la barre AB :**

$$\vec{R}_A + \vec{F} + \vec{T}_{CD} = \vec{0}$$

$$\sum F/x = F \cdot \cos 60^\circ - R_{AX} = 0 \quad (1)$$

**(0,5 Pt)**

$$\sum F/y = -F \cdot \sin 60^\circ + T_{CD} + R_{AY} = 0 \quad (2)$$

**(0,5 Pt)**

$$\sum MF/Az = F \sin 60^\circ \times 3 - T_{CD} \times 2 = 0 \quad (3)$$

**(1 Pt)**

De l'équation (1), on tire :

$$R_{AX} = F \cdot \cos 60^\circ = 30 \cos 60^\circ = 15 \text{ (N)} \quad (0,5 Pt)$$

De l'équation (3), on tire :

$$T_{CD} = F \sin 60^\circ \times 3/2 = 30 \sin 60^\circ \times 3/2 = 38,97 \text{ (N)} \quad (1 Pt)$$

De l'équation (2), on tire :

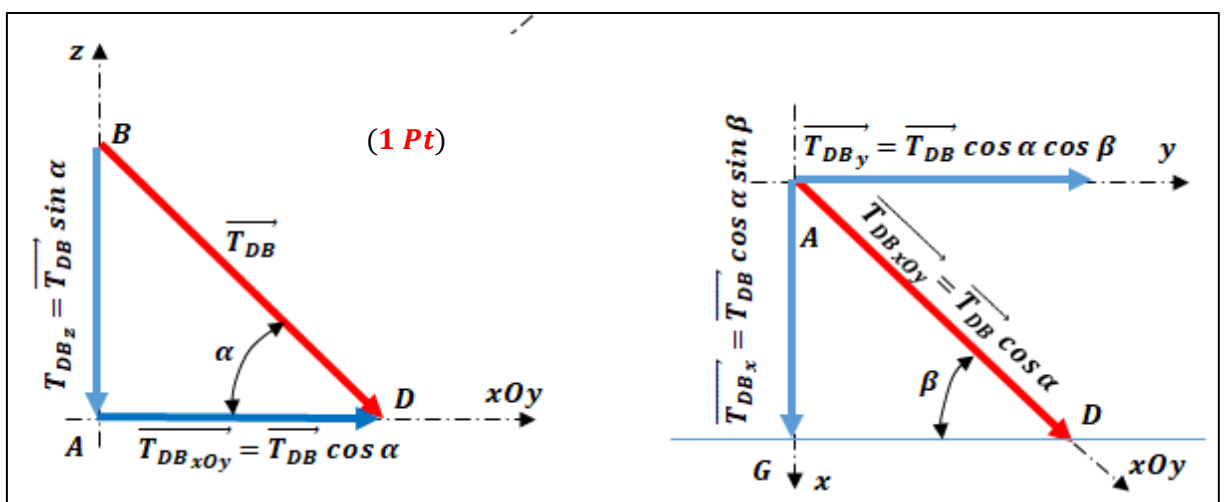
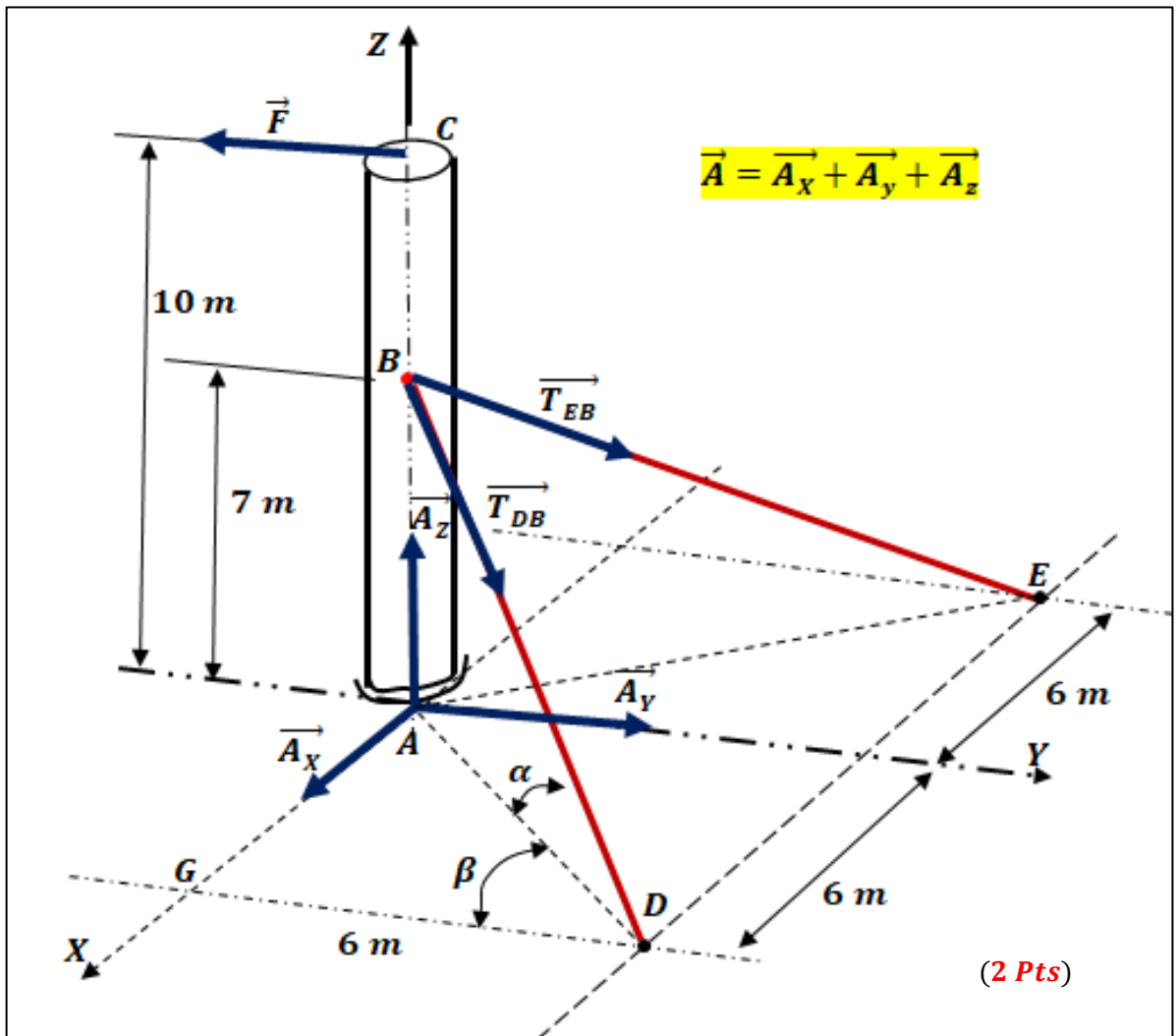
$$R_{AY} = F \cdot \sin 60^\circ - T_{CD} = 30 \sin 60^\circ - 38,97 = -12,99 \text{ (N)} \quad (0,5 Pt)$$

NB : le vecteur force  $\vec{R}_{AY}$  est dirigé dans le sens opposé.

$$R_A = \sqrt{R_{AX}^2 + R_{AY}^2} = \sqrt{15^2 + (-12,99)^2} = 20 \text{ (N)} \quad (1 Pt)$$

**CORRECTION du DEVOIR à DOMICILE**  
**MECANIQUE RATIONNELLE**

**EXERCICE 02 : (09 Pts)**



**CORRECTION du DEVOIR à DOMICILE**  
**MECANIQUE RATIONNELLE**

Forces	$\vec{A}_X$	$\vec{A}_Y$	$\vec{A}_Z$	$\vec{F}$	$\vec{T}_{EB}$	$\vec{T}_{DB}$		EQ
$\sum F_X =$	$+A_X$	$+0$	$+0$	$+0$	$-T_{EB} \cos \alpha \sin \beta$	$+T_{DB} \cos \alpha \sin \beta$	$= 0$	<b>(1)</b>
$\sum F_Y =$	$+0$	$+A_Y$	$+0$	$-F$	$+T_{EB} \cos \alpha \cos \beta$	$+T_{DB} \cos \alpha \cos \beta$	$= 0$	<b>(2)</b>
$\sum F_Z =$	$+0$	$+0$	$+A_Z$	$+0$	$-T_{EB} \sin \alpha$	$-T_{DB} \sin \alpha$	$= 0$	<b>(3)</b>
$\sum MF_X =$	$+0$	$+0$	$+0$	$+F \times AC$	$+0$ $-T_{EB} \cos \alpha \cos \beta \times AB$ $+0$	$+0$ $-T_{DB} \cos \alpha \cos \beta \times AB$ $+0$	$= 0$	<b>(4)</b>
$\sum MF_Y =$	$+0$	$+0$	$+0$	$+0$	$-T_{EB} \cos \alpha \sin \beta \times AB$ $+0$ $+0$	$+T_{DB} \cos \alpha \sin \beta \times AB$ $+0$ $+0$	$= 0$	<b>(5)</b>
$\sum MF_Z =$	$+0$	$+0$	$+0$	$+0$	$+0 + 0 + 0$	$+0 + 0 + 0$	$= 0$	<b>(6)</b>

$$\sum F_X = +A_X - T_{EB} \cos \alpha \sin \beta + T_{DB} \cos \alpha \sin \beta = 0 \quad (1) \quad (1 \text{ Pt})$$

$$\sum F_Y = +A_Y - F + T_{EB} \cos \alpha \cos \beta + T_{DB} \cos \alpha \cos \beta = 0 \quad (2) \quad (1 \text{ Pt})$$

$$\sum F_Z = +A_Z - T_{EB} \sin \alpha - T_{DB} \sin \alpha = 0 \quad (3) \quad (1 \text{ Pt})$$

$$\sum MF_X = +F \times AC - T_{EB} \cos \alpha \cos \beta \times AB - T_{DB} \cos \alpha \cos \beta \times AB = 0 \quad (4) \quad (1 \text{ Pt})$$

$$\sum MF_Y = -T_{EB} \cos \alpha \sin \beta \times AB + T_{DB} \cos \alpha \sin \beta \times AB = 0 \quad (5) \quad (1 \text{ Pt})$$

$$\sum MF_Z = 0 \quad (6) \quad (1 \text{ Pt})$$

**CORRECTION du DEVOIR à DOMICILE**  
**MECANIQUE RATIONNELLE**

**Exercice 03 : (05 Pts)**

$$V_x = \frac{dx}{dt} = 4 \quad V_y = \frac{dy}{dt} = 4t \quad \Rightarrow \quad V = \sqrt{V_x^2 + V_y^2} = 4\sqrt{1+t^2} \quad (0,5 Pt)$$

Projections de l'accélération sur  $x$  et  $y$

$$a_x = \frac{dV_x}{dt} = 0 \quad a_y = \frac{dV_y}{dt} = 4 \quad \Rightarrow \quad a = a_y = 4 \left( \frac{m}{s^2} \right) \quad (0,5 Pt)$$

$$a_\tau = \frac{dV}{dt} = \frac{4 \cdot 2t}{2\sqrt{1+t^2}} = \frac{4t}{\sqrt{1+t^2}} \quad (1 Pt)$$

$$a_n = a^2 - a_\tau^2 = \sqrt{16 - \frac{16t^2}{1+t^2}} = \frac{4}{\sqrt{1+t^2}} \quad (1 Pt)$$

$$\rho = \frac{V^2}{a_n} = \frac{16(1+t^2)\sqrt{1+t^2}}{4} = 4(1+t^2)^{3/2} \quad (1 Pt)$$

Pour  $t = 1s$  on a  $\rho = 4(1+1^2)^{3/2} = 4 \cdot 2\sqrt{2} = 11,4 (m) \quad (1 Pt)$