

COURS

- 1) Citer les deux types d'actions mécaniques auxquelles peut être soumis un solide dans un mécanisme.
Donner un exemple dans chacun des 2 cas.
- 2) Donner l'expression du torseur d'une **action mécanique élémentaire** exercée par un fluide sur un élément de surface dS de centre M d'une paroi.

Faire un schéma en indiquant les éléments suivants : le point M , dS , \vec{n} , $d\vec{F}_{\text{fluide} \rightarrow \text{paroi}}$.

EXERCICE

On s'intéresse aux actions mécaniques auxquelles est soumis un hélicoptère en vol :

L'hélicoptère de masse m proposé évolue horizontalement à vitesse constante suivant l'axe (O, \vec{x}) ; l'axe (O, \vec{z}) est vertical.

- \vec{F} et \vec{M} schématisent les actions exercées par l'air sur les pales du rotor principal,
- \vec{M}_Q et \vec{Q} sont les actions sur le rotor anti-couple,
- \vec{R} est la résistance de l'air sur l'ensemble de l'appareil,
- \vec{P} est le poids de l'appareil.

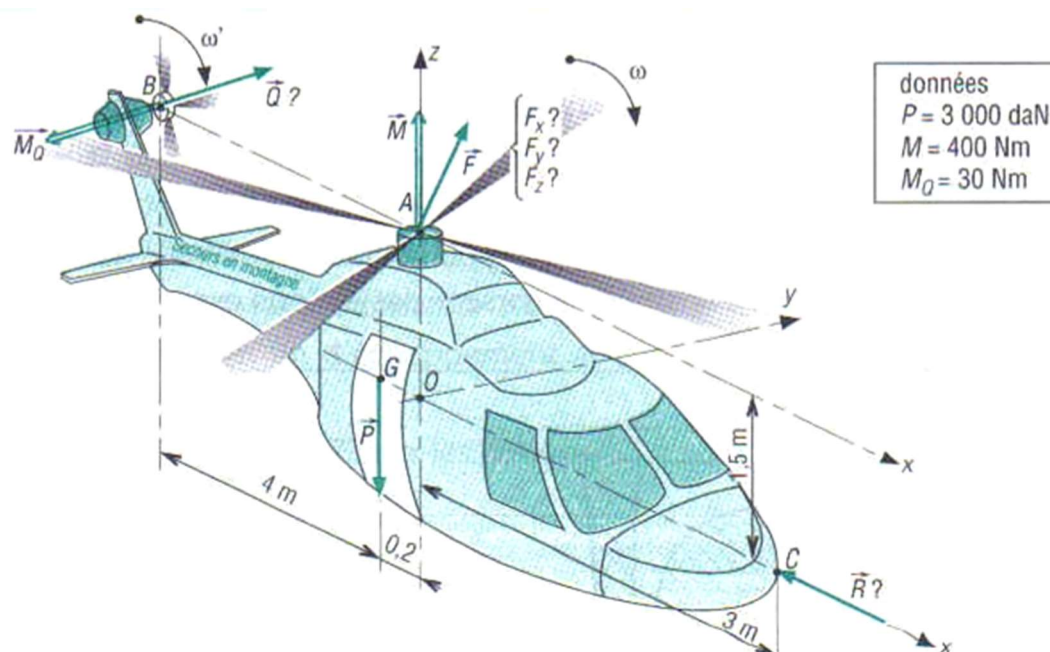
Question 1 : Parmi les actions décrites ci-dessus, citer une action à distance et une action de contact.

Tous les torseurs suivants sont demandés dans la base $(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$:

Question 2 : Écrire le torseur de l'action de pesanteur appliquée à l'appareil au point G.
Quel est le nom de ce point ?

Question 3 : Écrire le torseur des actions de l'air sur les pales au point A.

Question 4 : Écrire le torseur des actions de l'air sur le rotor anti-couple au point B.
Déplacer ce torseur au point A.



COURS

- 1) Citer les deux types d'actions mécaniques auxquelles peut être soumis un solide dans un mécanisme.
Donner un exemple dans chacun des 2 cas.
- 2) Donner l'expression du torseur d'une **action mécanique élémentaire** exercée par un fluide sur un élément de surface dS de centre M d'une paroi.

Faire un schéma en indiquant les éléments suivants : le point M , dS , \vec{n} , $d\vec{F}_{\text{fluide} \rightarrow \text{paroi}}$.

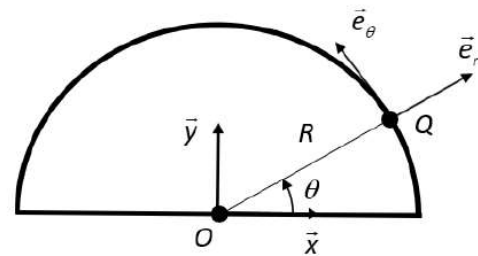
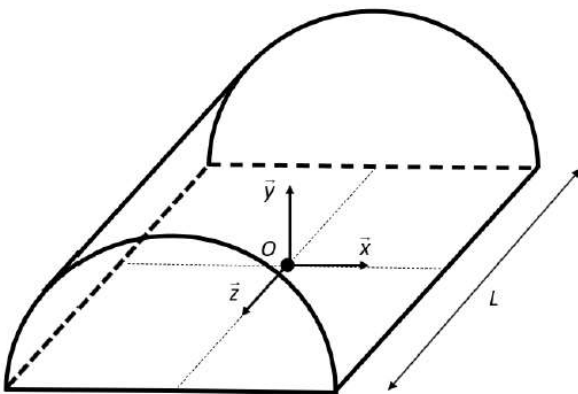
EXERCICE

Le Rangali Island est un restaurant dans les Maldives proposant une salle sous-marine (voir vidéo de présentation sur le site internet).

On suppose que les baies vitrées ont une structure cylindrique de rayon constant R et de longueur L .
Nous négligerons la variation de pression entre le haut et le bas des baies vitrées et supposerons qu'elle est constante avec $p = p_0 + \rho gh$ ou ρ est la masse volumique de l'eau, g l'accélération de la pesanteur, h la profondeur et p_0 la pression atmosphérique.



$$\rho = 1000 \text{ kg.m}^{-3}; \quad g = 9,81 \text{ m.s}^{-2}; \quad h = 10 \text{ m}; \quad p_0 = 101\,325 \text{ Pa}; \quad R = 2,5 \text{ m}; \quad L = 15 \text{ m}$$



Objectif : déterminer le torseur de l'action de l'eau sur les baies vitrées dans le but de dimensionner la structure supportant celles-ci.

1. Représenter sur le schéma plan ci-dessus, le champ des forces élémentaires de pression $d\vec{N}_{\text{eau} \rightarrow \text{baies}}$.
2. Donner l'expression de la force élémentaire $d\vec{F}_{\text{eau} \rightarrow \text{baies}}(Q)$ de l'eau sur les baies en un point Q , en fonction de p et ds .
3. Déterminer la résultante d'action globale de l'eau sur les baies $\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{baies}}$.

La surface projetée des baies est le rectangle de surface $S_{\text{projetée}} = 2RL$.

4. Exprimer $\|\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{baies}}\|$ en fonction de $S_{\text{projetée}}$.
5. Déterminer le moment de l'action globale de l'eau sur les baies en O , $\vec{M}_{O, \text{eau} \rightarrow \text{baies}}$.

COURS

- 1) Citer les deux types d'actions mécaniques auxquelles peut être soumis un solide dans un mécanisme.
Donner un exemple dans chacun des 2 cas.

EXERCICE

Un barrage poids est un barrage dont la propre masse suffit à résister à la pression exercée par l'eau. Le barrage est soumis principalement à l'action mécanique de l'eau (pression hydrostatique) et à l'action mécanique de la pesanteur (voir vidéo du fonctionnement d'une centrale hydraulique sur le site internet).

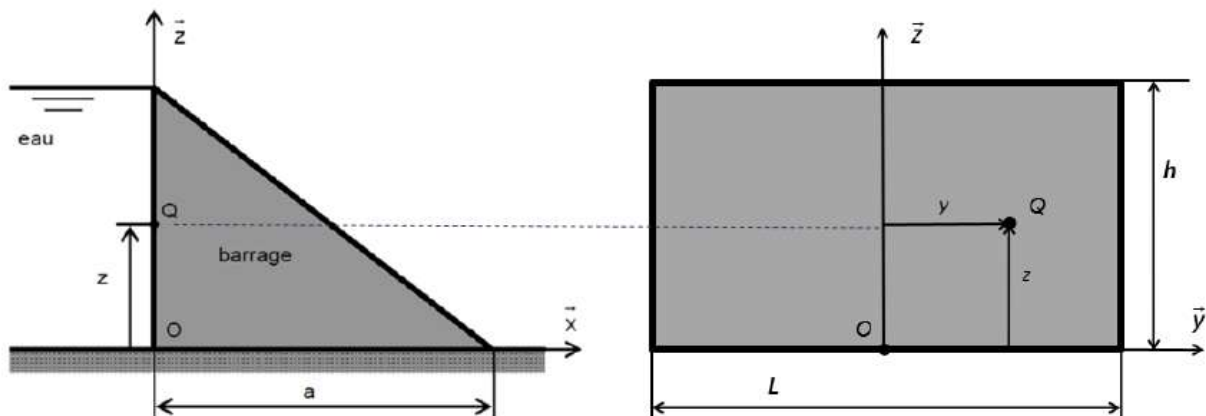


On modélise le barrage poids par le schéma ci-dessous :

Le point O est situé dans le plan médian du barrage.

Les caractéristiques du barrage sont :

- M , masse du barrage considéré comme un solide homogène ;
- section triangulaire ;
- $a = 20$ m, assise du barrage ;
- $h = 25$ m, hauteur d'eau retenue ;
- $L = 80$ m, largeur du barrage ;
- $\rho_{\text{eau}} = 1000$ kg/m³, masse volumique de l'eau.



La pression p sur un élément de surface d'un corps immergé dans l'eau est directement liée à la profondeur à laquelle est immergée ce corps : $p = p_0 + \rho_{\text{eau}} \times g \times \text{profondeur}$ avec p_0 la pression atmosphérique.

Objectif : vérifier le critère de l'exigence « poussée maxi de l'eau $300 \cdot 10^6$ N ».

1. Représenter sur le schéma ci-dessus, le champ des forces élémentaires de pression $d\vec{N}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}$.
2. Donner l'expression de la force élémentaire $d\vec{F}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}(Q)$ de l'eau sur le barrage en un point Q , en fonction de p et ds , puis en fonction de p_0 , ρ_{eau} , g , h , z et ds .
3. Déterminer en O le torseur des actions mécaniques exercées par l'eau sur le barrage.
4. En déduire les coordonnées y_A et z_A du centre de poussée A : point où le moment résultant de l'action mécanique de l'eau sur le barrage est nul : $\vec{M}_{A, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = \vec{0}$.
5. Vérifier le critère de l'exigence « poussée maxi de l'eau $300 \cdot 10^6$ N ».

- 2) Citer les deux types d'actions mécaniques auxquelles peut être soumis un solide dans un mécanisme. Donner un exemple dans chacun des 2 cas.
De contact (ou surfaciques), par exemple l'action d'un fluide sur une paroi, et à distance (ou volumiques), par exemple les actions de pesanteur.

- 2) Donner l'expression du torseur d'une **action mécanique élémentaire** exercée par un fluide sur un élément de surface dS d'une paroi. $\left\{ dT_{fluide \rightarrow paroi} \right\} = \left\{ \begin{matrix} d\vec{F}_{fluide \rightarrow paroi} = -p(M) \cdot dS \cdot \vec{n} \\ \vec{0} \end{matrix} \right\}_M$

Faire un schéma en indiquant les grandeurs suivantes : $dS, \vec{n}, d\vec{F}_{fluide \rightarrow paroi}$.

EXERCICE 1

On s'intéresse aux actions mécaniques auxquelles est soumis un hélicoptère en vol :

L'hélicoptère proposé évolue horizontalement à vitesse constante suivant l'axe (O, \vec{x}) ; l'axe (O, \vec{z}) est vertical.

- \vec{F} et \vec{M} schématisent les actions exercées par l'air sur les pales du rotor principal,
- \vec{M}_Q et \vec{Q} sont les actions sur le rotor anti-couple,
- \vec{R} est la résistance de l'air sur l'ensemble de l'appareil,
- \vec{P} est le poids de l'appareil.

Question 1 : Parmi les actions décrites ci-dessus, citer une action à distance et une action de contact.

Question 2 : Écrire le torseur de l'action de pesanteur appliquée à l'appareil au point G.

$$\left\{ T_{pes \rightarrow app} \right\} = \left\{ \begin{matrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ -mg & 0 \end{matrix} \right\}_G$$

Quel est le nom de ce point ? **Centre de gravité.**

Question 3 : Écrire le torseur des actions de l'air sur les pales au point A. $\left\{ T_{air \rightarrow pales} \right\} = \left\{ \begin{matrix} F_x & 0 \\ F_y & 0 \\ F_z & M \end{matrix} \right\}_A$

Question 4 : Écrire le torseur des actions de l'air sur le rotor anti-couple au point B.

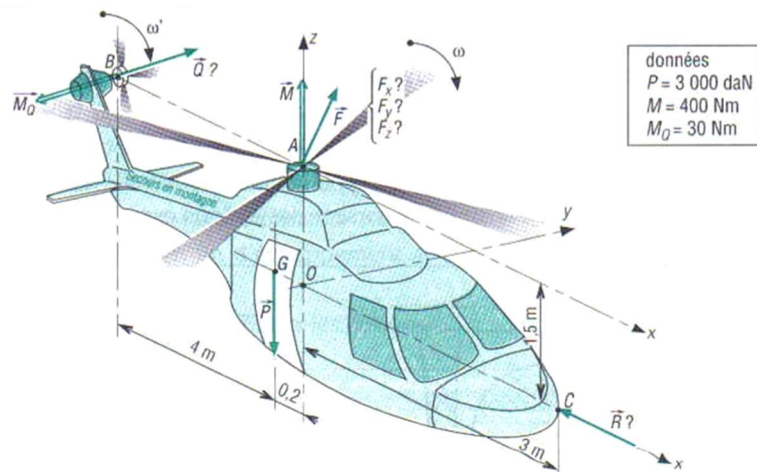
$$\left\{ T_{air \rightarrow rotAC} \right\} = \left\{ \begin{matrix} 0 & 0 \\ Q & -M_Q \\ 0 & 0 \end{matrix} \right\}_B$$

Déplacer ce torseur au point A.

Relation de Varignon : $\vec{M}_A = \vec{M}_B + \vec{AB} \wedge \vec{Q}$

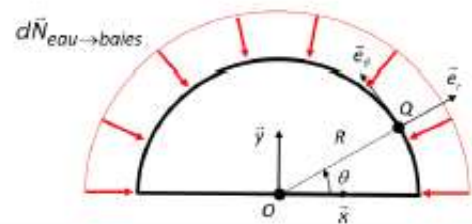
D'où $\vec{M}_A = -M_Q \cdot \vec{y} + (-4, 2) \cdot \vec{x} \wedge Q \cdot \vec{y}$

$$\left\{ T_{air \rightarrow rotAC} \right\} = \left\{ \begin{matrix} 0 & 0 \\ Q & -M_Q \\ 0 & -4, 2Q \end{matrix} \right\}_A$$



EXERCICE 2

1. Représenter sur le schéma plan ci-dessus, le champ des forces élémentaires de pression $d\vec{N}_{eau \rightarrow baies}$.



2. Donner l'expression de la force élémentaire $d\vec{F}_{eau \rightarrow baies}(Q)$ de l'eau sur les baies en un point Q , en fonction de p et ds .

$$d\vec{F}_{eau \rightarrow baies}(Q) = d\vec{N}_{eau \rightarrow baies}(Q) + d\vec{T}_{eau \rightarrow baies}(Q) \Rightarrow \boxed{d\vec{F}_{eau \rightarrow baies}(Q) = -p ds \vec{e}_r}$$

3. Déterminer la résultante d'action globale de l'eau sur les baies $\vec{R}_{eau \rightarrow baies}$.

$$\vec{R}_{eau \rightarrow baies} = \int_{S_{contact}} d\vec{F}_{eau \rightarrow baies}(Q)$$

$$\vec{R}_{eau \rightarrow baies} = \int_{S_{contact}} -p ds \vec{e}_r$$

$$\vec{R}_{eau \rightarrow baies} = -p \int_{S_{contact}} \vec{e}_r ds$$

$$\vec{R}_{eau \rightarrow baies} = -p \iint_{z, \theta} (\cos \theta \vec{x} + \sin \theta \vec{y}) R d\theta dz \quad \text{car } ds = R d\theta \times dz$$

$$\vec{R}_{eau \rightarrow baies} = -pR \int_{-L/2}^{L/2} dz \times \int_0^\pi (\cos \theta \vec{x} + \sin \theta \vec{y}) d\theta$$

$$\vec{R}_{eau \rightarrow baies} = -pRL \left\{ \vec{x} \int_0^\pi \cos \theta d\theta + \vec{y} \int_0^\pi \sin \theta d\theta \right\}$$

$$\vec{R}_{eau \rightarrow baies} = -pRL \left\{ \vec{x} [\sin \theta]_0^\pi + \vec{y} [-\cos \theta]_0^\pi \right\}$$

$$\boxed{\vec{R}_{eau \rightarrow baies} = -pRL2 \vec{y}}$$

4. Exprimer $\|\vec{R}_{eau \rightarrow baies}\|$ en fonction de $S_{projetée}$.

$$D'où : \vec{R}_{eau \rightarrow baies} = -pRL2 \vec{y} = -pS_{projetée} \vec{y} \Rightarrow \boxed{\|\vec{R}_{eau \rightarrow baies}\| = pS_{projetée} = \text{pression} \times \text{surface projetée}}$$

5. Déterminer le moment de l'action globale de l'eau sur les baies en O, $\vec{M}_{O, eau \rightarrow baies}$.

$$\vec{M}_{O, eau \rightarrow baies} = \int_{S_{contact}} \vec{OQ} \wedge d\vec{F}_{eau \rightarrow baies}(Q)$$

$$\vec{M}_{O, eau \rightarrow baies} = \int_{S_{contact}} (z \vec{z} + R \vec{e}_r) \wedge (-p ds \vec{e}_r)$$

$$\vec{M}_{O, eau \rightarrow baies} = \int_{S_{contact}} -z p ds \vec{e}_\theta$$

$$\vec{M}_{O, eau \rightarrow baies} = -p \iint_{z, \theta} z R d\theta dz (\cos \theta \vec{y} - \sin \theta \vec{x})$$

$$\vec{M}_{O, eau \rightarrow baies} = -pR \int_{-L/2}^{L/2} z dz \times \int_0^\pi (\cos \theta \vec{y} - \sin \theta \vec{x}) d\theta$$

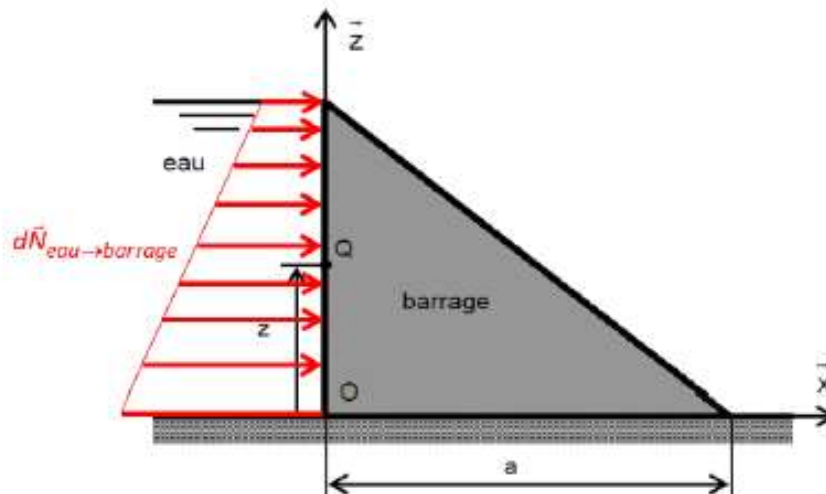
$$\vec{M}_{O, eau \rightarrow baies} = -pR \left[\frac{z^2}{2} \right]_{-L/2}^{L/2} \times \left\{ \vec{y} \int_0^\pi \cos \theta d\theta - \vec{x} \int_0^\pi \sin \theta d\theta \right\}$$

$$\boxed{\vec{M}_{O, eau \rightarrow baies} = \vec{0}}$$

L'action de pression est une force passant par le centre de la surface projetée.

EXERCICE 3

1. Représenter sur le schéma ci-dessus, le champ des forces élémentaires de pression $d\vec{N}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}$.



2. Donner l'expression de la force élémentaire $d\vec{F}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}(Q)$ de l'eau sur le barrage en un point Q , en fonction de p et ds , puis en fonction de $p_0, \rho_{\text{eau}}, g, h, z$ et ds .

Sur chaque élément de surface ds situé autour d'un point Q de la paroi s'exerce une force élémentaire de résultante :

$$d\vec{F}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}(Q) = d\vec{N}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}(Q) + \cancel{d\vec{T}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}} \Rightarrow \boxed{d\vec{F}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}(Q) = p(Q) ds \vec{x}}$$

Les lois de l'hydrostatique permettent d'écrire : $p(Q) = p_0 + \rho_{\text{eau}} g (h - z)$

On a donc : $\boxed{d\vec{F}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}(Q) = [p_0 + \rho_{\text{eau}} g (h - z)] ds \vec{x}}$

3. Déterminer en O le torseur des actions mécaniques exercées par l'eau sur le barrage.

$$\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = \int_{S_{\text{contact}}} d\vec{F}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}(Q)$$

$$\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = \int_{S_{\text{contact}}} [p_0 + \rho_{\text{eau}} g (h - z)] ds \vec{x}$$

$$\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = p_0 \int_{S_{\text{contact}}} ds \vec{x} + \rho_{\text{eau}} g \int_{S_{\text{contact}}} (h - z) ds \vec{x}$$

$$\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = p_0 S_{\text{contact}} \vec{x} + \rho_{\text{eau}} g \int_{y,z} (h - z) dy dz \vec{x} \quad \text{car } ds = dy \times dz \text{ (surface rectangulaire)}$$

$$\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = p_0 h L \vec{x} + \rho_{\text{eau}} g \int_y \int_z (h - z) dz \vec{x}$$

$$\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = p_0 h L \vec{x} + \rho_{\text{eau}} g [y] \frac{L}{2} \left[\frac{-(h-z)^2}{2} \right]_{-0}^h \vec{x}$$

$$\vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = p_0 h L \vec{x} + \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^2}{2} \vec{x}$$

$$\vec{M}_{O, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = \int_{S_{\text{contact}}} \vec{OQ} \wedge d\vec{F}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}(Q)$$

$$\vec{M}_{O, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = \int_{S_{\text{contact}}} (y \vec{y} + z \vec{z}) \wedge [\rho_0 + \rho_{\text{eau}} g(h-z)] ds \vec{x}$$

$$\vec{M}_{O, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = \int_{S_{\text{contact}}} (-y \vec{z} + z \vec{y}) [\rho_0 + \rho_{\text{eau}} g(h-z)] ds$$

$$\vec{M}_{O, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} \cdot \vec{y} = \iint_{y,z} z [\rho_0 + \rho_{\text{eau}} g(h-z)] dy dz = \int_y dy \int_z z [\rho_0 + \rho_{\text{eau}} g(h-z)] dz = L \left[\frac{\rho_0 z^2}{2} + \rho_{\text{eau}} g \left(\frac{h z^2}{2} - \frac{z^3}{3} \right) \right]_0^h = L \left(\frac{\rho_0 h^2}{2} + \rho_{\text{eau}} g \frac{h^3}{6} \right)$$

$$\vec{M}_{O, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} \cdot \vec{z} = \iint_{y,z} -y [\rho_0 + \rho_{\text{eau}} g(h-z)] dy dz = \int_y -y dy \int_z [\rho_0 + \rho_{\text{eau}} g(h-z)] dz = \left[-\frac{y^2}{2} \right]_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} \int_z [\rho_0 + \rho_{\text{eau}} g(h-z)] dz = 0$$

$$\vec{M}_{O, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = L \left(\frac{\rho_0 h^2}{2} + \rho_{\text{eau}} g \frac{h^3}{6} \right) \vec{y}$$

O étant dans le plan médian du barrage, il est logique qu'il n'existe pas de composante de moment suivant \vec{z} . En effet, l'action de l'eau n'a pas la capacité de provoquer un mouvement de rotation du barrage autour de l'axe (O, \vec{z})

Donc $\left\{ \vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} \right\}_O = \begin{pmatrix} \left(\rho_0 h L + \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^2}{2} \right) \vec{x} \\ L \left(\frac{\rho_0 h^2}{2} + \rho_{\text{eau}} g \frac{h^3}{6} \right) \vec{y} \end{pmatrix}$

Toujours vérifier que le résultat obtenu est homogène pour la 1^{ère} expression à une résultante (N), pour la 2^{ème} expression à un moment (N.m).

4. En déduire les coordonnées y_A et z_A du centre de poussée A : point où le moment résultant de l'action mécanique de l'eau sur le barrage est nul.

On cherche un point A où le moment est nul, soit :

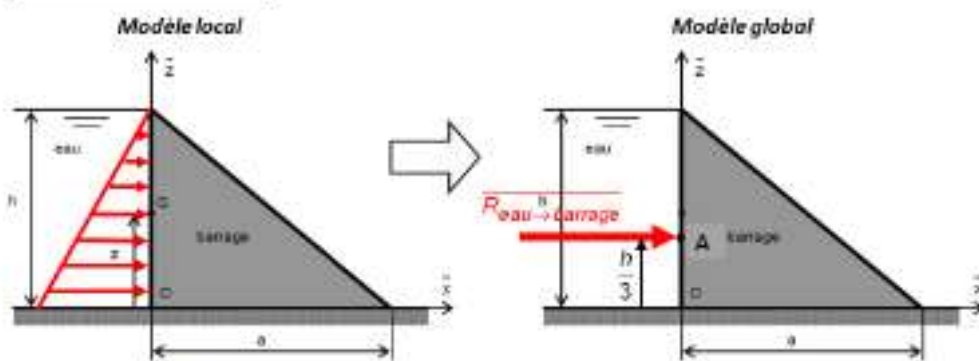
$$\vec{M}_{A, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} = \vec{0} = \vec{M}_{O, \text{eau} \rightarrow \text{barrage}} + \vec{AO} \wedge \vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}}$$

$$\vec{0} = L \left(\frac{\rho_0 h^2}{2} + \rho_{\text{eau}} g \frac{h^3}{6} \right) \vec{y} + (-y_A \vec{y} - z_A \vec{z}) \wedge \left(\rho_0 h L + \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^2}{2} \right) \vec{x}$$

$$\vec{0} = \left[L \left(\frac{\rho_0 h^2}{2} + \rho_{\text{eau}} g \frac{h^3}{6} \right) - z_A \left(\rho_0 h L + \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^2}{2} \right) \right] \vec{y} + y_A \left(\rho_0 h L + \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^2}{2} \right) \vec{z}$$

$$\Rightarrow y_A = 0 \text{ et } z_A = \frac{h}{3}$$

A est appelé centre de poussée : point où l'action globale de l'eau sur le barrage ne crée pas de moment.



Donc : $\left\{ \vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} \right\}_O = \begin{pmatrix} \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^2}{2} \vec{x} \\ \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^3}{6} \vec{y} \end{pmatrix} = \left\{ \vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} \right\}_A = \begin{pmatrix} \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^2}{2} \vec{x} \\ \vec{0} \end{pmatrix}$

5. Vérifier le critère de l'exigence « poussée maxi de l'eau $300 \cdot 10^6 \text{ N}$ ».

$$\| \vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} \| = \rho_{\text{eau}} g L \frac{h^2}{2} \Rightarrow \| \vec{R}_{\text{eau} \rightarrow \text{barrage}} \| = 245 \cdot 10^6 \text{ N} < 300 \cdot 10^6 \text{ N} \quad \text{Le critère de la fonction 1.2 est respecté.}$$