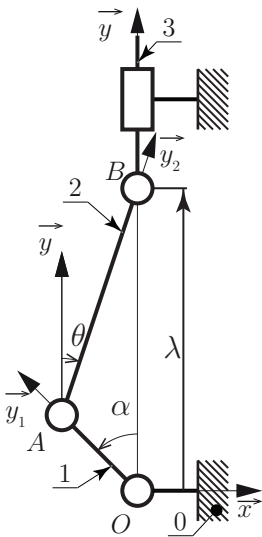


Outils de résolution cinématique

1 Objectif

1.1 Exemple : bielle manivelle



Le mécanisme bielle manivelle permet de transformer une rotation d'angle θ en une translation de déplacement λ ($OA = a$ et $AB = b$).

$$\lambda = a \cos \alpha + \sqrt{b^2 - a^2 \sin^2 \alpha}$$

2 Fermeture de chaîne cinématique

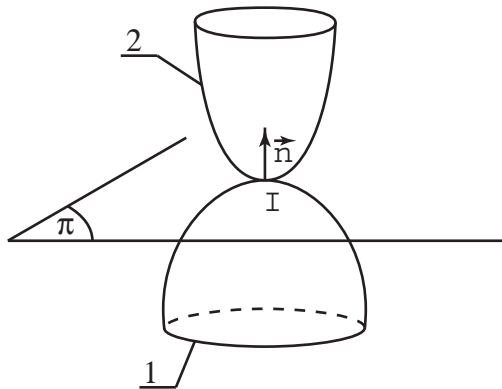
3 Cas du contact ponctuel entre deux solides

Soit \mathfrak{R}_0 un repère fixe.

Soient **1** et **2** deux solides en mouvement par rapport à \mathfrak{R}_0 , défini par $\{\mathcal{V}_{1/0}\}$ et $\{\mathcal{V}_{2/0}\}$, en contact ponctuel en un point I .

On peut alors écrire $\{\mathcal{V}_{2/1}\}$ le torseur cinématique de **2** par rapport à **1**. On note :

$$\{\mathcal{V}_{2/1}\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{\Omega}(2/1) \\ \vec{V}(I \in 2/1) \end{array} \right\}_I$$



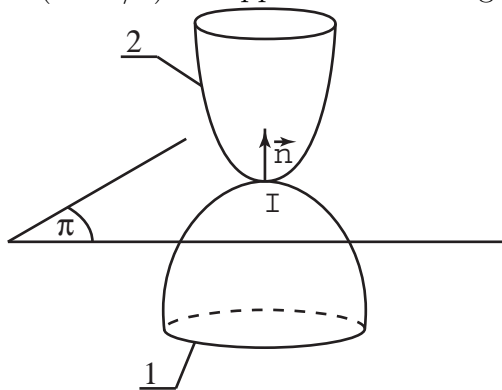
On note π le plan de tangence entre **1** et **2** au point de contact I , et \vec{n} la normale unitaire au plan π en I de **1** vers **2**.

Décomposons $\vec{V}(I \in 2/1)$ en deux vecteurs :

- \vec{V}_n projection orthogonale $\vec{V}(I \in 2/1)$ sur \vec{n} ,
- et $\vec{V}_t = \vec{V}(I \in 2/1) - \vec{V}_n$, projection orthogonale de $\vec{V}(I \in 2/1)$ dans π .

Condition de non-décollement : $\vec{V}_n = \vec{0}$

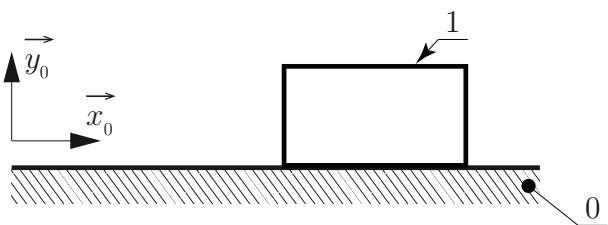
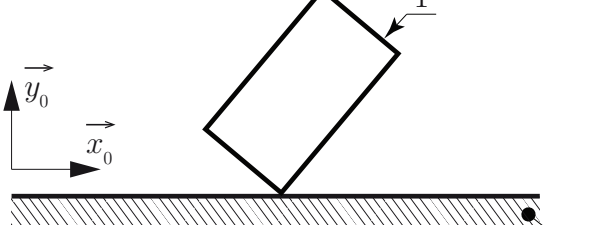
$\vec{V}(I \in 2/1)$ est appelée vitesse de glissement entre 2 et 1.



Décomposons $\vec{\Omega}(2/1)$ en deux vecteurs :

- $\vec{\Omega}_n$ projection orthogonale de $\vec{\Omega}(2/1)$ sur \vec{n} , appelé vitesse de pivotement ;
- et $\vec{\Omega}_t$ projection orthogonale de $\vec{\Omega}(2/1)$ sur π , appelé vitesse de roulement.

3.1 Mouvement et contact ponctuel

Glissement pur	Basculement
	
Cas d'un hexagone	Roulement sans glissement
