

Corrigé de l'exercice n° 2.

$$1.a) \quad [F_{AB \rightarrow AB}] \otimes [T_{C B/R}] = 0$$

$$\begin{Bmatrix} \vec{R} \\ \vec{M}(B) \end{Bmatrix} \otimes \begin{Bmatrix} \vec{R} = \vec{0} \\ \vec{v}(B) = U \vec{x}_1 \end{Bmatrix} = 0 \Rightarrow \vec{R} \cdot \vec{x}_1 = 0, \quad \vec{M}(B) \text{ quelconque.}$$

Le problème étant plan, on pose $\begin{cases} \vec{R} = R \vec{x}_2 = R [\cos \alpha \vec{y} - \sin \alpha \vec{x}] \\ \vec{M}(B) = Cb \vec{z} \end{cases}$

$$1.b) \quad {}^t [F_e] = [F_{xa}, F_{ya}, C_a, F_{/2} \cos \alpha - R \sin \alpha, F_{/2} \sin \alpha + R \cos \alpha, C_b]$$

$${}^t [Q_e] = [0, 0, 0, U \cos \alpha, U \sin \alpha, 0]$$

$$[F_e] = [K_e] [Q_e]$$

inconnues: $F_{xa}, F_{ya}, C_a, R, C_b$ et U

1.c) On retient les équations:

$$\begin{bmatrix} F_{/2} \cos \alpha - R \sin \alpha \\ F_{/2} \sin \alpha + R \cos \alpha \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ES/l & 0 \\ 0 & \frac{12EI_z}{l^3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U \cos \alpha \\ U \sin \alpha \end{bmatrix}$$

1.d) On élimine R en combinant les deux équations précédentes:

$$F_{/2} \underbrace{(\cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha)}_1 = \left[\frac{ES}{l} \cos^2 \alpha + \frac{12EI}{l^3} \sin^2 \alpha \right] U$$

$$1.e) \quad H_1 = \frac{ES}{l} \cos^2 \alpha = 10^7 \text{ N/m}, \quad H_2 = \frac{12EI}{l^3} \sin^2 \alpha = 10^3 \text{ N/m}$$

$$\xi = \frac{H_2}{H_1} = 10^{-4} = 10^{-2} \% , \quad F_{/2} = H_1 \left(1 + \frac{H_2}{H_1} \right) U$$

$$\xi = 10^{-4} \ll 1$$

La précision sur le déplacement est donnée par:

$$p = \frac{H_1^{-1} - [H_1 + H_2]^{-1}}{[H_1 + H_2]^{-1}} = \frac{H_2}{H_1} = 10^{-2} \% , \text{ ce qui est très bon!}$$

$$1.b) \quad S = \pi \lambda^2, \quad I = \frac{\pi \lambda^4}{4}, \quad a = \frac{l}{2\lambda}$$

$$\frac{H_2}{H_1} = \frac{3}{4a^2} \tan^2 \alpha, \quad \xi \ll 1, \quad na \text{ est grand et } \alpha \text{ petit}$$

Remarque que $\sin \alpha \rightarrow \frac{\pi}{2}$, $\tan \alpha \rightarrow +\infty$ ce qui interdit l'utilisation de l'approximation treillis.