

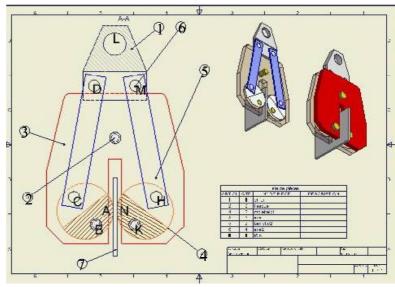
PORTE TOLE

NOM: Prénom: Classe: Date:

Ex statique avec frottement N°1

1° MISE EN SITUATION

Un porte tôle est représenté ci-contre. Les molettes ont une liaison pivot en $\bf B$ et $\bf K$ d'axe $\bf z$ avec le flasque. Elles serrent la tôle sous l'action mécanique de deux biellettes articulées en $\bf C$ et $\bf H$ avec les mollettes , et en $\bf D$ et $\bf M$ avec l'étrier auquel est accroché le câble. On suppose que toutes les pièces sont de poids négligeable devant le poids de la tôle ($|\vec{\bf P}|$ = 5000 $\bf N$).



Données:

Distance: DL/x=44 DL/y=89

BC/x = 24 BC/y = 18

BA/x = 12 BA/y = 9

angle d'inclinaison de la biellette(DC)/ $x = 73^{\circ}$,69 ou -106°,31

2° ETUDE STATIQUE

Montrez en étudiant l'équilibre de la tôle, qu'il est impossible de négliger le frottement en **A** et **N**. # On suppose que toutes les autres liaisons sont sans frottement.

2.1. Déterminez les actions de contact exercées sur les articulations en B et K.

2.1.1. Résolution sans frottement (Montrez en étudiant l'équilibre de la tôle, qu'il est impossible de négliger le frottement en <u>A et N.)</u>

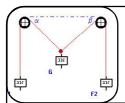
a) Isolez la tôle 7 (sans frottement)

Inventaire des forces

figure de la tôle

Force	Point d'application	Direction	Sens	Intensité

Conclusion:



PORTE TOLE

Ex statique avec frottement N°1

2.2. Résolution avec frottement

a) Isolez l'ensemble

figure de l'ensemble

Inventaire des forces

Force Point d'application		Direction	Sens	Intensité

Concl	lusion	:

I			

b) Isolez la biellette 5 de gauche

Inventaire des forces

figure de la biellette

Force	Point d'application	Direction	Sens	Intensité

Conclusion:

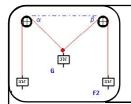
c) Isolez l'étrier 1 et faites le bilan des forces

figure de l'étrier

Inventaire des forces

Force	Point d'application	Direction	Sens	Intensité

Intensité



PORTE TOLE

Ex statique avec frottement N°1

Résolution analytique.

Recherche de l'angle φ.

Traduction du principe fondamental projeté sur x et y.

L'équation (1) devient

Proj/x=

Proj/y=

L'équation (2) devient

 $\Sigma \vec{M}_{B} \vec{F} \vec{e} \vec{x} \vec{t} =$

