

• COMMENT TRACER LE VECTEUR VITESSE ? (A/R)

P.A :
Δ :
S :
N :

- DIRECTION : *tangent* à la *trajectoire* - SENS : *sens du déplacement* - NORME : *rotation* $V = R \times \omega$

<p>ROTATION : $\Delta_{(A/R)} \perp (OA)$</p>	<p>TRANSLATION Rectiligne: $\Delta_{(A/R)} \parallel$ à l'axe de la liaison</p>	<p>M_{vt} PLAN : $\Delta_{(A/R)}$ tangent à trajectoire</p>	<p>Vitesse de GLISSEMENT : \parallel au plan tangent à S_1 et S_2</p>
--	--	---	--

• CHAMP DES VECTEURS VITESSE DES POINTS D'UN SOLIDE :

Champs des vecteurs vitesse dans le cas du mouvement de rotation : triangle des vitesses

	<p>- Tracer le triangle $O, A, \Delta_{(A/R)}$ sur feuille de copie.</p>	<p>$\Delta_{(B/R)}$ est \perp à $[OB]$.</p>
--	---	--

Equiprojectivité des vecteurs vitesse : $V_{(A/R)} \cdot \overrightarrow{AB} = V_{(B/R)} \cdot \overrightarrow{AB}$

<p>- Tracer (AB), - Projeter $F_{(A/R)}$ sur AB,</p>		<p>- Reporter $[AH] = [BH']$, - L'intersection de Δ et $\Delta_{(B/R)}$ donne $F_{(B/R)}$</p>
---	--	--

Centre Instantané de Rotation : C.I.R

	<p>- Tracer les \perp aux vecteurs vitesses $\Rightarrow I_{1/0}$ - M_{vt} Plan \Leftrightarrow Rotation de centre $I_{1/0}$ - Utiliser méthode triangle des vitesses.</p>
--	---

• COMPOSITION DES VECTEURS VITESSE :

$F_{A,2/0} = F_{A,2/1} + F_{A,1/0}$		