

# CINEMATIQUE DU SOLIDE

## Equiprojectivité du champ des vitesses

### 1 – UTILITE

La **méthode graphique** d'équiprojectivité permet de **trouver le sens et l'intensité de la vitesse d'un point d'un solide** quand on connaît :

- La direction de la vitesse recherchée,
- Complètement une autre vitesse (en direction, sens et intensité)

Cette propriété est l'une des plus importantes de la cinématique du solide.

*Même si l'usage que nous en ferons se limitera à des problèmes plans 2D, la propriété d'équiprojectivité est également vérifiée pour des mouvements quelconques dans l'espace 3D.*

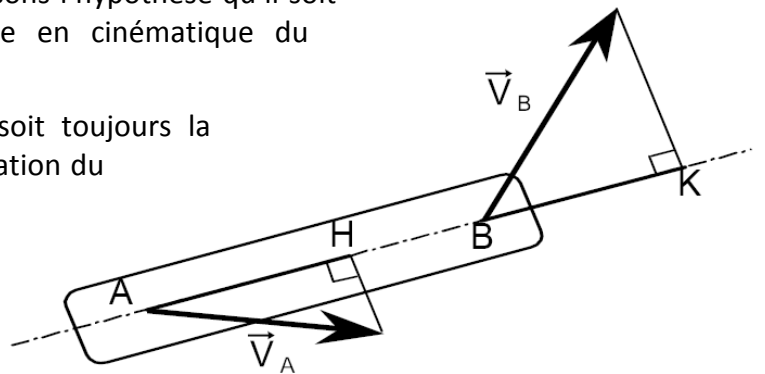
### 2 – DEMONSTRATION

Considérons deux points  $A$  et  $B$  d'un solide et faisons l'hypothèse qu'il soit indéformable (hypothèse systématiquement faite en cinématique du solide)

L'indéformabilité implique que la distance  $AB$  soit toujours la même, à chaque instant et quelle que soit l'orientation du solide ; on peut donc écrire :

$$\forall t \overline{AB} = C^{ste}$$

Voyons maintenant une conséquence sur les vitesses des points  $A$  et  $B$ , vitesses que nous notons  $\vec{V}_A$  et  $\vec{V}_B$ .



Sur la droite  $(AB)$ ,  $\vec{V}_A$  et  $\vec{V}_B$  se projettent respectivement en  $[AH]$  et  $[BK]$ .

$\Rightarrow [AH]$  est donc la projection de  $\vec{V}_A$  sur  $(AB)$

$\Rightarrow [BK]$  est donc la projection de  $\vec{V}_B$  sur  $(AB)$

Comme  $\forall t \overline{AB} = C^{ste}$ , cela implique que  $\forall t [AH] = [BK]$  (sinon, le point  $B$  s'éloignerait ou se rapprocherait du point  $A$  par déplacement sur la droite  $(AB)$ , ce qui est impossible puisque, par définition, le solide est indéformable)

Par ailleurs,  $[AH]$  étant la projection de  $\vec{V}_A$  sur  $(AB)$  et  $[BK]$  celle de  $\vec{V}_B$ , on peut écrire ce qui suit :

$$[AH] = \vec{V}_A \cdot \vec{AB} \quad \text{et} \quad [BK] = \vec{V}_B \cdot \vec{AB}$$

(voir section « Mathématiques », produit scalaire)

et, consécutivement :

$$\vec{V}_A \cdot \vec{AB} = \vec{V}_B \cdot \vec{AB}$$