

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.

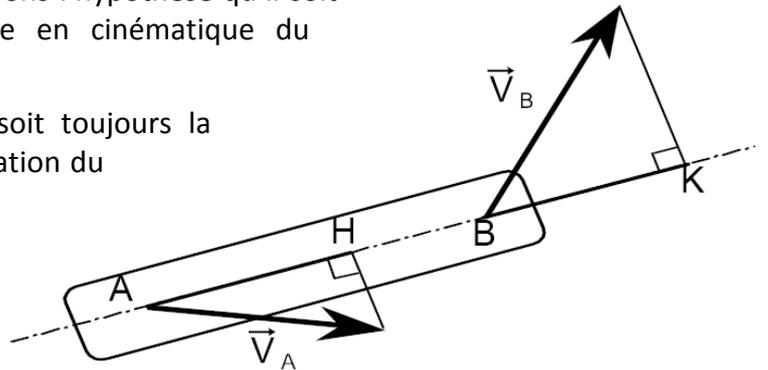
2 – DEMONSTRATION

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 :

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