



Consulter les fiches et les diaporamas de cours disponibles sous : **Bac S SI** → Génie Mécanique → Cours

EXERCICE 1

Q1 – Expliquer la différence entre un solide et un fluide.

Q2 – Citer les trois hypothèses à faire pour considérer un solide comme parfait.

Q3 – Donner les propriétés (purement théoriques) que possède une liaison parfaite.

EXERCICE 2

Q1 – Rappeler les six mouvements élémentaires que possède un solide libre (sans aucune liaison) ; faire un petit schéma explicatif.



Q2 – Quel autre nom est donné au terme « mouvement élémentaire » : _____

EXERCICE 3

Q1 – Citer les trois types de contact possible : _____ | _____ | _____

Q2 – On considère une sphère pleine de rayon R_1 placée à l'intérieur d'une sphère creuse de rayon R_2 .

Si $R_1 = R_2$ alors le contact est : _____ | Si $R_1 < R_2$ alors le contact est : _____

EXERCICE 4

Q1 – Donner le nombre de solides présents sur la figure ci-contre : ____

Q2 – Donner le nombre de liaisons mécaniques : ____

Q3 – Pour chaque liaison mécanique, proposer un type de contact : _____

