

donc : \rightarrow

$$N = N \cdot \frac{1}{\sqrt{V^2}} \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}$$

projection de l'éqn (*) sur les syst. d'axe.

$$\sum F_x = 0 \rightarrow T_1 + \frac{4}{\sqrt{V^2}} N = 0 \quad (1)$$

$$\sum F_y = 0 \rightarrow T_2 + \frac{3}{\sqrt{V^2}} N = 0 \quad (2)$$

$$\sum F_z = 0 \rightarrow F + \frac{5}{\sqrt{V^2}} N = 0 \quad (3)$$

On trouve, enfin :

$$N = -\sqrt{2} \cdot F; \quad T_1 = \frac{4}{3} F; \quad T_2 = \frac{3}{3} F$$

Ex. 4

(cas d'un syst. de forces quelconques ds le pbn)

Éqns d'éq.

$$\sum \vec{F} = 0; \quad \sum \vec{M}(F) = 0.$$

$$\sum F_x = 0 \rightarrow F_1 + F_2 \cos 47^\circ = 0 \quad (1)$$

$$\sum F_y = 0 \rightarrow -F_2 \sin 47^\circ - P = 0 \quad (2)$$

Pour écrire l'éqn des moment, il vaut mieux utiliser la forme vectorielle

$$\vec{F}_1 \begin{pmatrix} F_1 \\ 0 \end{pmatrix}; \quad \vec{F}_2 \begin{pmatrix} F_2 \cos 47^\circ \\ -F_2 \sin 47^\circ \end{pmatrix} = \frac{\sqrt{2}}{2} F_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{P} = \begin{pmatrix} 0 \\ -P \end{pmatrix}$$

$$\sum \vec{M}_A(\vec{F}) = \vec{0} \quad \text{on choisit le pt A.}$$

$$(*) \quad \vec{AC} \wedge \vec{P} + \vec{AD} \wedge \vec{F}_1 + \vec{AB} \wedge \vec{F}_2 = \vec{0}$$

$$\vec{AC} = \begin{pmatrix} -a/3 \\ a/3 \end{pmatrix} = \frac{a}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AD} = \begin{pmatrix} -2a/3 \\ a/3 \end{pmatrix} = \frac{a}{3} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AB} = \begin{pmatrix} 0 \\ a \end{pmatrix}$$

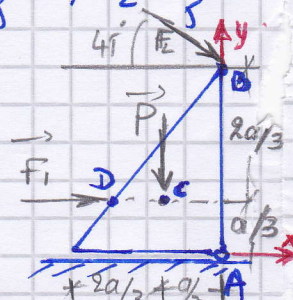
$$(*) \rightarrow \frac{a}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 0 \\ -P \end{pmatrix} + \frac{a}{3} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} \wedge \frac{\sqrt{2}}{2} F_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \frac{Pa}{3} - \frac{F_1 a}{3} \sqrt{2} - \frac{F_2 a}{2} \sqrt{2} = 0 \quad (3)$$

$$F_2 = \sqrt{2} \text{ kN}; \quad F = 6 \text{ kN}, \quad a = 1 \text{ m}$$

$$\rightarrow A \cdot N$$

$$F_1 = 3 \text{ kN.}$$



Ex. 4 (LPP. 5)