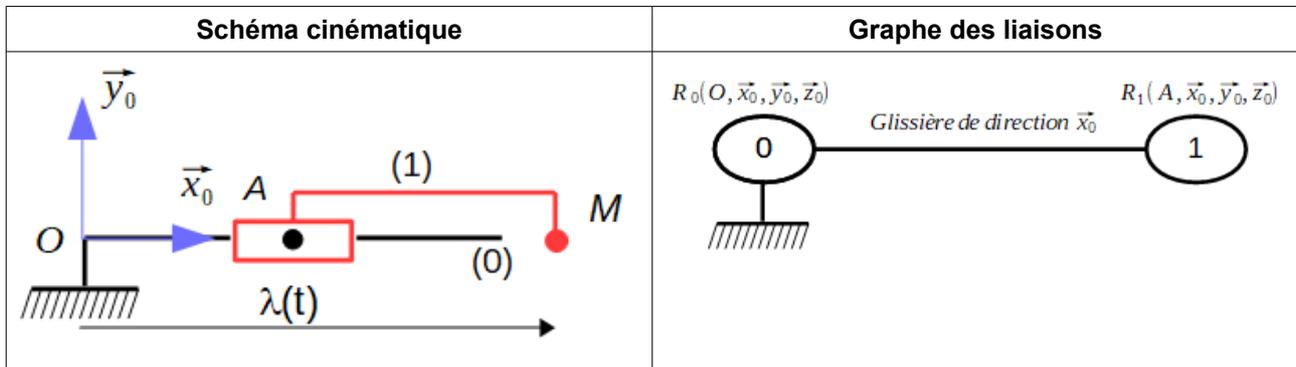
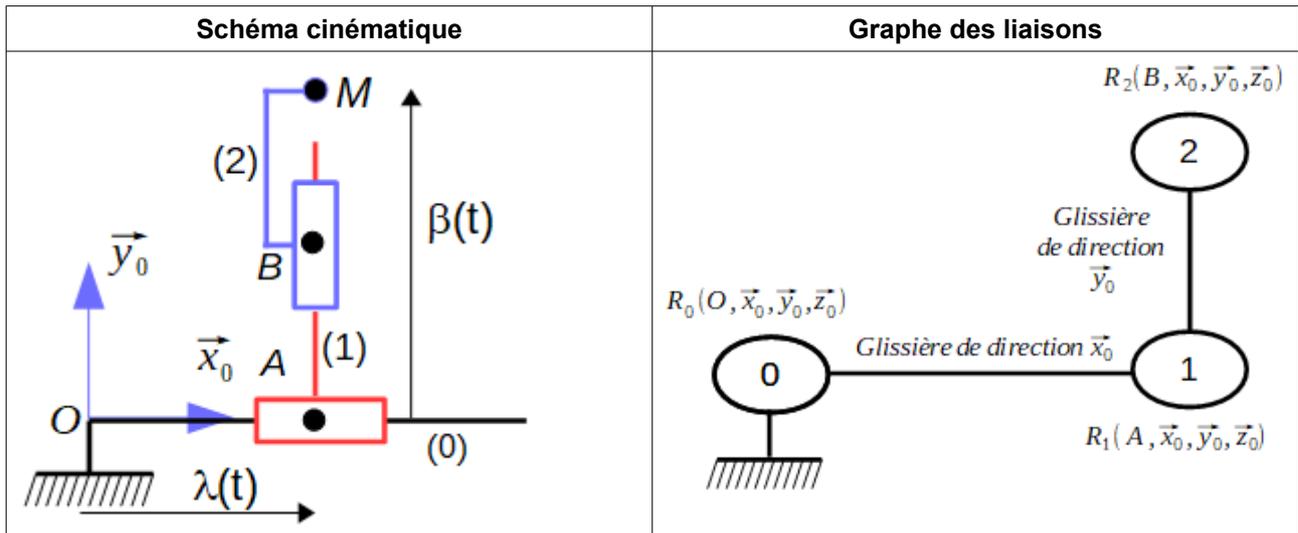


Cours :
Cinématique – Applications élémentaires

Mécanisme 1 :

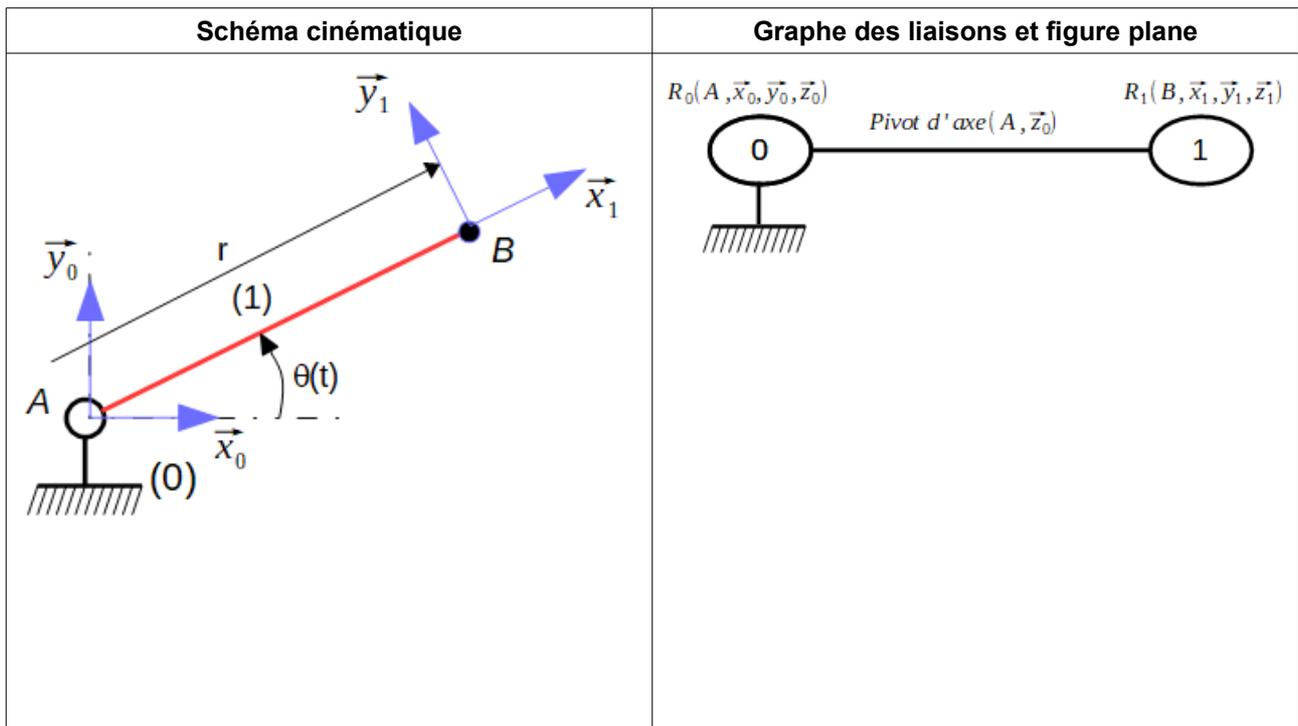
1. Définir le vecteur position du point M (\overrightarrow{OM})
2. Définir la vitesse du point M appartenant à (1) par rapport à (0)
3. Définir le vecteur accélération du point M appartenant à (1) par rapport à (0)
4. Ecrire le torseur cinématique du solide (1) au point A par rapport à (0)
5. Ecrire le torseur cinématique du solide (1) au point B par rapport à (0)
6. Retrouver le torseur cinématique du solide (1) au point B par rapport à (0) à partir de la relation de Varignon :

Mécanisme 2 :



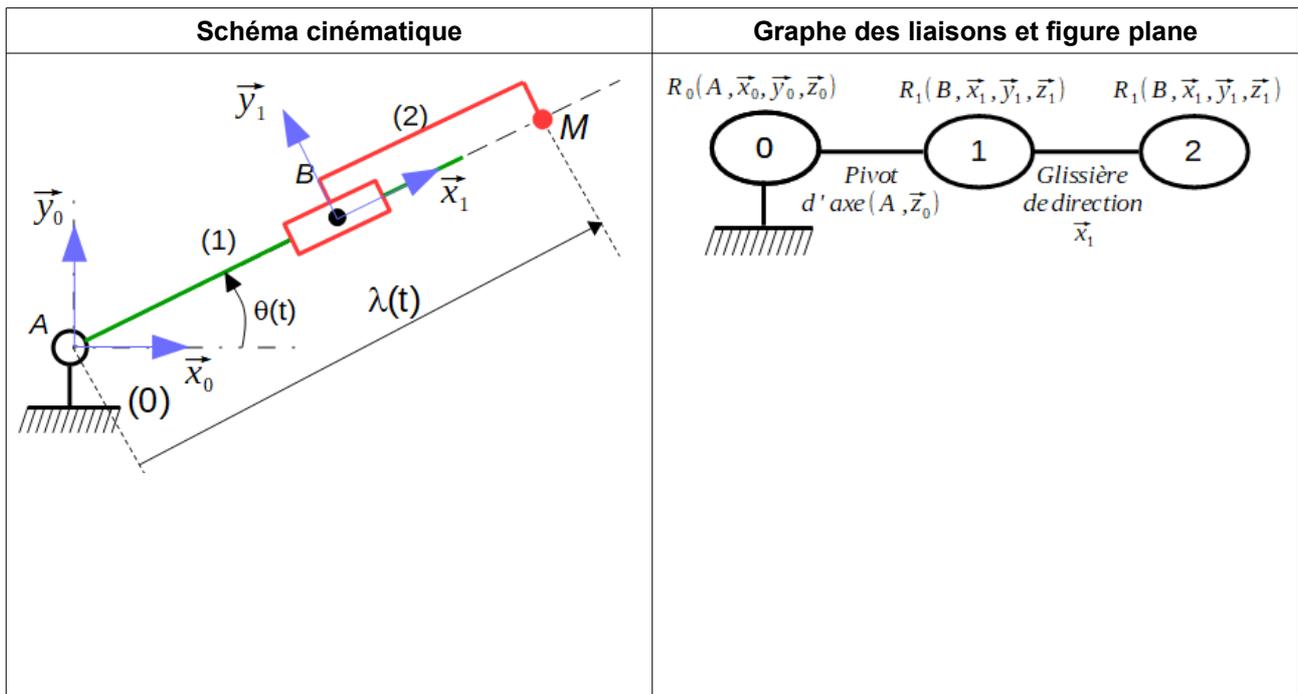
1. Définir le vecteur position du point M (\vec{OM})
2. Définir la vitesse du point M appartenant à (1) par rapport à (0)
3. Définir le vecteur accélération du point M appartenant à (1) par rapport à (0)
4. Ecrire le torseur cinématique du solide (2) au point B par rapport à (1)
5. Ecrire le torseur cinématique du solide (2) au point B par rapport à (0) en utilisant la composition des vitesses.

Mécanisme 3 :



1. Définir le vecteur position du point M (\vec{AB})
2. Définir la vitesse du point M appartenant à (1) par rapport à (0)
3. Définir le vecteur accélération du point M appartenant à (1) par rapport à (0)

Mécanisme 4 :



1. Définir le vecteur position du point M (\vec{OM})
2. Définir la vitesse du point M appartenant à (1) par rapport à (0)
3. Définir le vecteur accélération du point M appartenant à (1) par rapport à (0)