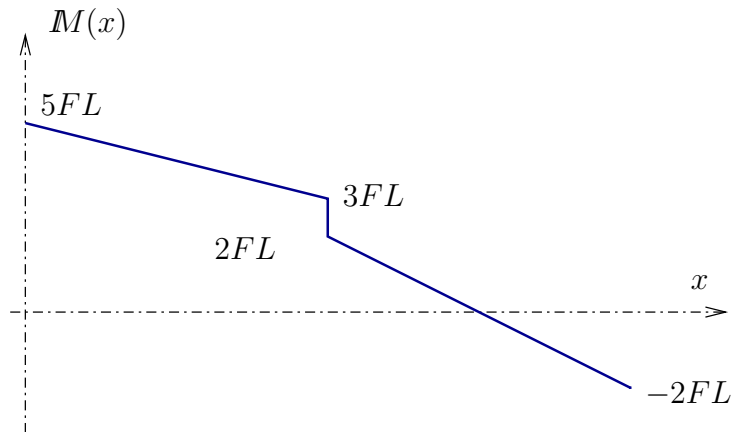
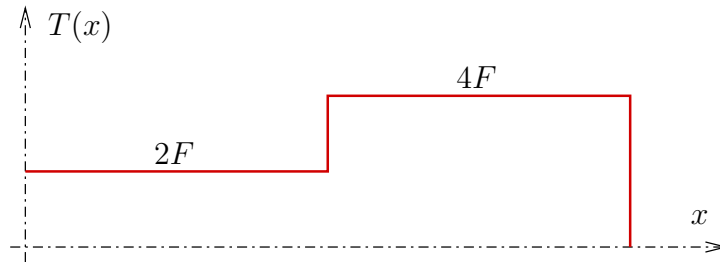
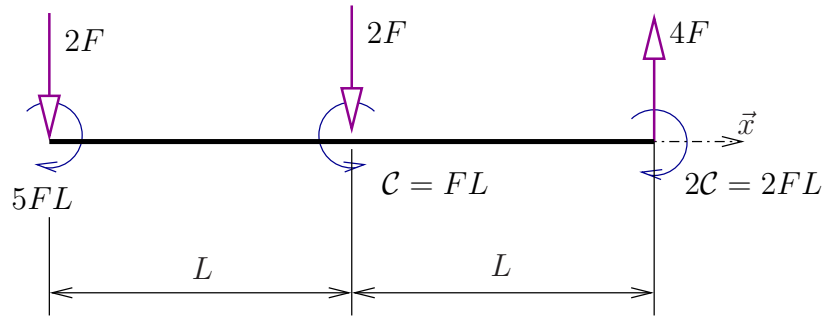


Le **P.F.S.** appliqué à toute la poutre (équation des moments en  $x = 0$ ) donne :

$$\begin{cases} Y - 2F + 4F = 0 \\ K + C - 2C - 2F L + 4F 2L = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} Y = -2F \\ K = C - 6FL = -5FL \end{cases}$$



$x \in [0 : L]$	$x \in [L : 2L]$
$T(x) = 2F$	$T(x) = 4F$
$M(x) = F(-2x + 5L)$	$M(x) = F(-4x + 6L)$
$EIv'' = F(-2x + 5L)$	$EIv'' = F(-4x + 6L)$
$EIv' = F(-x^2 + 5Lx + A)$	$EIv' = F(-2x^2 + 6Lx + B)$
or $v'(0) = 0 \implies A = 0$	
$EIv = F(-\frac{x^3}{3} + 5L\frac{x^2}{2} + D)$	$EIv = F(-2\frac{x^3}{3} + 3Lx^2 + Bx + G)$
or $v(0) = 0 \implies D = 0$	
$EIv(x) = \frac{F}{6}(-2x^3 + 15Lx^2)$	$EIv(x) = \frac{F}{6}(-4x^3 + 18Lx^2 + 6Bx + 6G)$

La continuité de la rotation de section droite (donc de  $v'(x)$ ) en  $x = L$  donne :

$$-L^2 + 5L^2 = -2L^2 + 6L^2 + B \implies B = 0$$

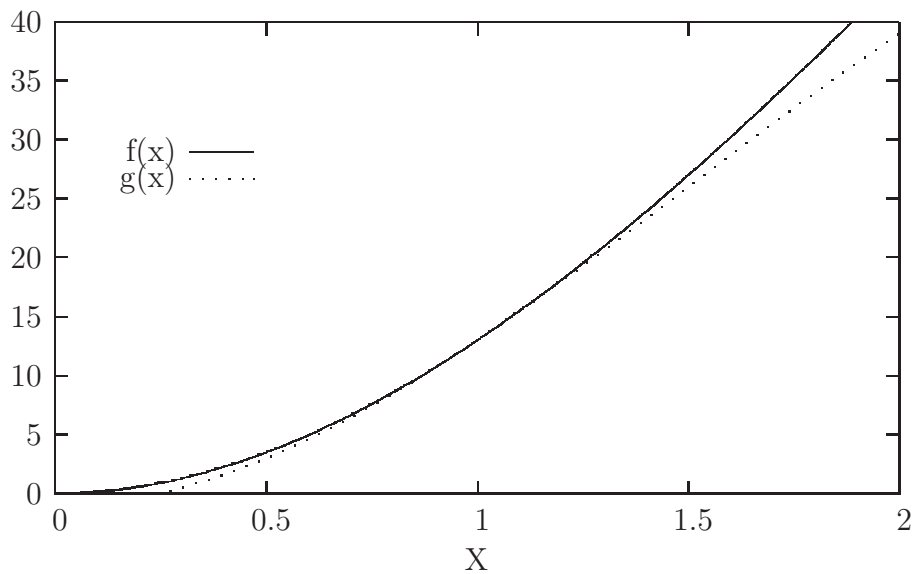
La continuité de la flèche (donc de  $v(x)$ ) en  $x = L$  donne :

$$-2L^3 + 15L^3 = -4L^3 + 18L^3 + 6G \implies 6G = -L^3$$

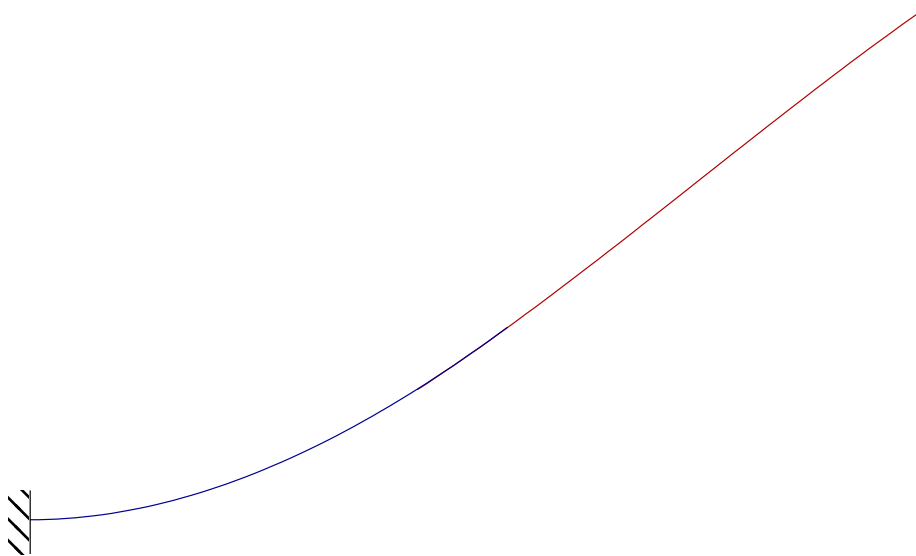
On obtient alors :

$$\begin{array}{ll} x \in [0 : L], X = \frac{x}{l} \in [0 : 1] & x \in [l : 2l], X = \frac{x}{l} \in [1 : 2] \\ EIv(x) = \frac{F}{6}(-2x^3 + 15Lx^2) & EIv(x) = \frac{F}{6}(-4x^3 + 18Lx^2 - L^3) \\ EIv(x) = \frac{FL^3}{6}(-2X^3 + 15X^2) & EIv(x) = \frac{FL^3}{6}(-4X^3 + 18X^2 - 1) \end{array}$$

Le tracé des 2 courbes adimensionnées donne :



soit une allure de déformée amplifiée par plus de 4 :



Le moment fléchissant est maximum en  $x = 0$  et vaut :  $M(0) = 5FL$ . La contrainte de tension est maximum en  $x = 0$  et  $y = \pm \frac{h}{2}$  et vaut :

$$\sigma_M = \frac{5FL}{bh^3} 12 \frac{h}{2} = \frac{30FL}{bh^2} = 252 \text{ MPa} < R_e = 320 \text{ MPa}$$

Le coefficient de sécurité est environ 1.27.

La flèche maximum est en  $x \approx 2L$  qui vaut :

$$v(2L) = 39 \frac{FL^3}{6EI} \approx 36.69 \text{ mm}$$

Moment quadratique :

$$I = \frac{bh^3}{12} \approx 33333 \text{ mm}^4$$

1)

$$\{\mathcal{V}'1/0\} : \begin{Bmatrix} a' & u' \\ b' & v' \\ c' & 0 \end{Bmatrix}_A \quad \{\mathcal{V}''1/0\} : \begin{Bmatrix} a'' & u'' \\ b'' & v'' \\ c'' & 0 \end{Bmatrix}_B \quad \{\mathcal{V}'''1/0\} : \begin{Bmatrix} 0 & u''' \\ b''' & v''' \\ c''' & 0 \end{Bmatrix}_C$$

..... [0.25]

2)

$$\vec{V}(C \in 1/0') = \vec{V}(A \in 1/0') + \vec{\Omega}(1/0)' \wedge \vec{AC} = \begin{pmatrix} u' \\ v' \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} a' \\ b' \\ c' \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} d \\ h \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u' + c'h \\ v' - c'd \\ -a'h + b'd \end{pmatrix}$$

et

$$\vec{V}(C \in 1/0'') = \vec{V}(B \in 1/0'') + \vec{\Omega}(1/0)'' \wedge \vec{BC} = \begin{pmatrix} u'' \\ v'' \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} a'' \\ b'' \\ c'' \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} e \\ l \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u'' + c''l \\ v'' - c''e \\ -a''l + b''e \end{pmatrix}$$

donc

$$\{\mathcal{V}'1/0\} : \begin{Bmatrix} a' & u' + c'h \\ b' & v' - c'd \\ c' & -a'h + b'd \end{Bmatrix}_C \quad \{\mathcal{V}''1/0\} : \begin{Bmatrix} a'' & u'' + c''l \\ b'' & v'' - c''e \\ c'' & -a''l + b''e \end{Bmatrix}_C \quad \{\mathcal{V}'''1/0\} : \begin{Bmatrix} 0 & u''' \\ b''' & v''' \\ c''' & 0 \end{Bmatrix}_C$$

..... [0.75]

3)

$$\left\{ \begin{array}{l} a' = a'' = 0 \\ b' = b'' = b''' (= b) \\ c' = c'' = c''' (= c) \\ u' + c'h = u'' + c''l = u''' \\ v' - c'd = v'' - c''e = v''' \\ -a'h + b'd = -a''l + b''e = 0 \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} a' = a'' = 0 \\ b' = b'' = b''' (= b) \\ c' = c'' = c''' (= c) \\ u' + ch = u'' + cl = u''' (= u) \\ v' - cd = v'' - ce = v''' (= v) \\ bd = be = 0 \Rightarrow b = 0 \end{array} \right.$$

Le torseur cinématique de 1 par rapport à 0 prend la forme :

$$\{\mathcal{V}1/0\} : \left\{ \begin{array}{l} 0 \quad u \\ 0 \quad v \\ c \quad 0 \end{array} \right\}_C$$

..... [1]

$$4) \{0 \rightarrow 1\} : \left\{ \begin{array}{l} 0 \quad L \\ 0 \quad M \\ Z \quad 0 \end{array} \right\}_C \dots\dots\dots [0.25]$$

5)

$$\{0 \rightarrow 1'\} : \left\{ \begin{array}{l} 0 \quad 0 \\ 0 \quad 0 \\ Z' \quad 0 \end{array} \right\}_A \quad \{0 \rightarrow 1''\} : \left\{ \begin{array}{l} 0 \quad 0 \\ 0 \quad 0 \\ Z'' \quad 0 \end{array} \right\}_B \quad \{0 \rightarrow 1'''\} : \left\{ \begin{array}{l} 0 \quad L''' \\ 0 \quad 0 \\ Z''' \quad 0 \end{array} \right\}_C$$

..... [0.75]

6)

$$\vec{M}(C, 1 \rightarrow 0') = \vec{M}(A, 1 \rightarrow 0') + \vec{F}'_{10} \wedge \vec{AC} = - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ Z' \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} d \\ h \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} hZ' \\ -dZ' \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{M}(C, 1 \rightarrow 0'') = \vec{M}(A, 1 \rightarrow 0'') + \vec{F}''_{10} \wedge \vec{AB} = - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ Z'' \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} d \\ h \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} lZ'' \\ -eZ'' \\ 0 \end{pmatrix}$$

Les équations du **P.F.S.** sont donc :

$$\left\{ \begin{array}{l} X_e = 0 \\ Y_e = 0 \\ Z' + Z'' + Z''' + Z_e = 0 \\ hZ' + lZ'' + L''' + L_e = 0 \\ -dZ' - eZ'' + M_e = 0 \\ N_e = 0 \end{array} \right.$$

Il y a 3 mobilités qui impose des conditions sur l'action extérieure ( $X_e = Y_e = 0$  et  $N_e = 0$ ).  
 Il n'y a plus que 3 équations à 4 inconnues  $Z'$ ,  $Z''$ ,  $Z'''$  et  $L'''$  : le problème est hyperstatique d'ordre 1.  
 On peut supprimer une liaison ponctuelle pour la rendre isostatique. .... [2]