

12/01/15/

(1)

MQ40 - Examen 2014

FINAL - Corrigé

1.1

$$I_g = \iint_{\text{Section}} r^2 ds$$

Coordonnées polaires

$$I_g = \int_0^R \int_0^{2\pi} r^2 r d\theta dr$$

$$\boxed{I_g = \frac{\pi R^4}{2}}$$

1.2

$$I_g = \iint_{\text{Section}} (y^2 + z^2) ds$$

$$I_g = \iint_{\text{Section}} y^2 ds + \iint_{\text{Section}} z^2 ds$$

$$I_g = 2 \iint_{\text{Section}} y^2 ds \quad (\text{compte-tenu des symétries})$$

$$I_g = 2 I_z$$

$$\boxed{I_z = \frac{\pi R^4}{4}}$$

(2)

1.3

$$S = \pi R^2$$

$$S = 314 \text{ mm}^2$$

$$I_c = \frac{\pi R^4}{2}$$

$$I_c = 15708 \text{ mm}^4$$

$$I_z = \frac{\pi R^4}{4}$$

$$I_z = 7854 \text{ mm}^4$$

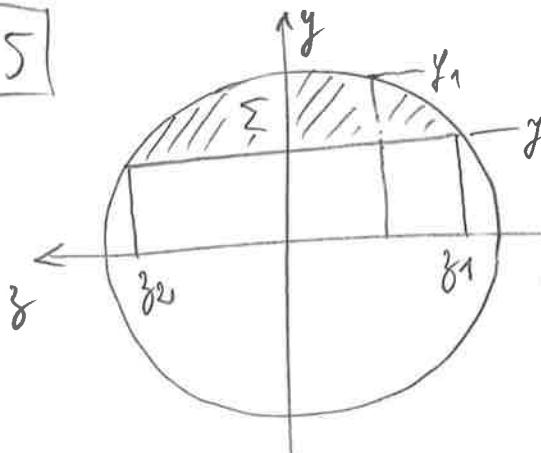
1.4

Théorème de Pythagore

$$\left(\frac{d(y)}{2}\right)^2 + y^2 = R^2$$

$$d(y) = 2\sqrt{R^2 - y^2}$$

1.5



$$\mu(y) = \iint_{\Sigma} y \, ds$$

$$\mu(y) = \int_{y_1}^{y_2} \int_{-\sqrt{R^2 - z^2}}^{\sqrt{R^2 - z^2}} u \, du \, dz$$

u remplace y comme variable d'intégration, pour éviter toute confusion avec la borne d'intégration.

$$z_2 = -z_1 = \frac{d(y)}{2}$$

$$y_1 = \sqrt{R^2 - z^2}$$

$$\mu(y) = \int_{-\sqrt{R^2 - y^2}}^{+\sqrt{R^2 - y^2}} \int_y^{\sqrt{R^2 - z^2}} u \, du \, dz$$

$$\mu(y) = \int_{-\sqrt{R^2 - y^2}}^{+\sqrt{R^2 - y^2}} \left[\frac{u^2}{2} \right]_y^{\sqrt{R^2 - z^2}} dz$$

(3)

$$\mu(y) = \frac{1}{2} \int_{-\sqrt{R^2-y^2}}^{+\sqrt{R^2-y^2}} (R^2 - z^2 - y^2) dz$$

$$\mu(y) = \frac{1}{2} \left\{ (R^2 - y^2) \left[z \right]_{-\sqrt{R^2-y^2}}^{+\sqrt{R^2-y^2}} - \frac{1}{3} \left[z^3 \right]_{-\sqrt{R^2-y^2}}^{+\sqrt{R^2-y^2}} \right\}$$

$$\mu(y) = \frac{1}{2} \left\{ (R^2 - y^2) \times 2\sqrt{R^2-y^2} - \frac{1}{3} \times 2 \times (R^2 - y^2)^{\frac{3}{2}} \right\}$$

$$\mu(y) = (R^2 - y^2)^{\frac{3}{2}} \left(1 - \frac{1}{3} \right)$$

$$\boxed{\mu(y) = \frac{2}{3}(R^2 - y^2)^{\frac{3}{2}}}$$

[2] $\{P_{cohésion}\} = \left\{ \frac{\vec{F}_G}{M_G} \right\}$

$$\vec{F}_G = \vec{F}_E$$

$$\vec{F}_G = \begin{pmatrix} F_{Ex} \\ F_{Ey} \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} [2.1] & N = F_{Ex} \\ [2.2] & T_y = F_{Ey} \end{cases}$$

$$\vec{M}_G = \vec{M}_E + \vec{e} \wedge \vec{F}_E$$

$$\vec{M}_G = \begin{pmatrix} M_{Ex} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} F_{Ex} \\ F_{Ey} \\ 0 \end{pmatrix} \right]$$

$$\vec{M}_G = \begin{pmatrix} M_{Ex} \\ 0 \\ D F_{Ey} \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{cases} [2.3] & M_x = M_{Ex} \\ [2.4] & M_z = D F_{Ey} \end{cases}$$

(4)

[2,5]

$$N = 1000 \text{ N}$$

$$T_y = 300 \text{ N}$$

$$M_x = 50 \text{ Nm}$$

$$M_3 = 60 \text{ Nm}$$

[3.1]

$$\sigma_{\text{traction}} = \frac{N}{S}$$

[3.2]

$$\sigma_{\text{traction}} = \frac{1000}{314}$$

$$\sigma_{\text{traction}} = 3,18 \text{ MPa}$$

[4.1]

$$\sigma_{\text{flexion}} = -\frac{M_x}{I_3} y$$

[4.2]

$$G_1 : y = R$$

$$\sigma_{\text{flexion}} = -\frac{60 \cdot 10^3}{7854} \times 10$$

$$G_2 \text{ et } G_4 : y = 0$$

$$\sigma_{\text{flexion}} = 0$$

$$G_3 : y = -R$$

$$\sigma_{\text{flexion}} = \frac{60 \cdot 10^3}{7854} \times 10$$

| | G_1 | G_2 | G_3 | G_4 |
|--|--------|-------|-------|-------|
| $\sigma_{\text{flexion}, \text{EN MPa}}$ | -16,39 | 0 | 16,39 | 0 |

(5)

5.1

$$\tau_{\text{torsion}} = \frac{M_a}{I_g} r$$

5.2

$$\tau_{\text{torsion}} = \frac{50 \cdot 10^3 \times 10}{15708} \quad (\text{pour } r=R)$$

$$\tau_{\text{torsion}} = 31,83 \text{ MPa}$$

6.1

$$\tau_{\text{transplant}} = \frac{T_y \mu(y)}{I_3 b(y)}$$

$$\tau_{\text{transplant}} = \frac{T_y}{I_3} \times \frac{2}{3} \frac{(R^2 - y^2)^{\frac{3}{2}}}{2(R^2 - y^2)^{\frac{1}{2}}}$$

$$\tau_{\text{transplant}} = \frac{T_y (R^2 - y^2)}{3 I_3}$$

d'autre expression :

$$I_3 = \frac{\pi R^4}{4} = \frac{SR^2}{4}$$

$$\tau_{\text{transplant}} = \frac{4 T_y}{3 S} \left(1 - \frac{y^2}{R^2}\right)$$

6.2

$$G_1 : y = R$$

$$\tau_{\text{transplant}} = 0$$

$$G_2 \text{ et } G_4 : y = 0$$

$$\tau_{\text{transplant}} = \frac{300 \times 10^2}{3 \times 7854}$$

$$G_3 : y = -R$$

$$\tau_{\text{transplant}} = 0$$

(6)

| | G_1 | G_2 | G_3 | G_4 |
|-------------------|-------|-------|-------|-------|
| Ttanchant, en MPa | 0 | 1,27 | 0 | 1,27 |

7

* Contrainte normale σ

$$\sigma = \sigma_{\text{traction}} + \sigma_{\text{flexion}}$$

$$(\sigma) = \begin{pmatrix} \sigma & T_3 & T_2 \\ T_3 & 0 & 0 \\ T_2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

* Contrainte de cisaillement T_2

Appliquée dans la direction z

$$T_2 = +T_{\text{torsion}} \text{ en } G_1$$

$$T_2 = 0 \text{ en } G_2 \text{ et } G_4$$

$$T_2 = -T_{\text{torsion}} \text{ en } G_3$$

* Contrainte de cisaillement T_3

Appliquée dans la direction y

$$T_3 = 0 \text{ en } G_1 \text{ et } G_3$$

$$T_3 = -T_{\text{torsion}} + T_{\text{tanchant}} \text{ en } G_2$$

$$T_3 = +T_{\text{torsion}} + T_{\text{tanchant}} \text{ en } G_4$$

(7)

7.1

$$G_1 : (\tau) = \begin{pmatrix} -73,21 & 0 & 31,83 \\ 0 & 0 & 0 \\ 31,83 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

7.2

$$G_2 : (\sigma) = \begin{pmatrix} 3,18 & -30,56 & 0 \\ -30,56 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

7.3

$$G_3 : (\sigma) = \begin{pmatrix} 79,58 & 0 & -31,83 \\ 0 & 0 & 0 \\ -31,83 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

7.4

$$G_4 : (\tau) = \begin{pmatrix} 3,18 & 33,10 & 0 \\ 33,10 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

7.5

$$G_1 \text{ et } G_3 : \sigma_{Vm} = \sqrt{\sigma^2 + 3\tau_z^2}$$

$$G_2 \text{ et } G_4 : \sigma_{Vm} = \sqrt{\tau^2 + 3\tau_z^2}$$

| | G_1 | G_2 | G_3 | G_4 |
|------------------------|-------|-------|-------|-------|
| σ_{Vm} , en MPa | 91,65 | 53,02 | 96,81 | 57,43 |

7.6

Limite : $\frac{2}{3} \times 100 = 67 \text{ MPa}$ dépassée en G_1 et G_3

Le dimensionnement n'est pas correct.