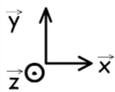


1. Le vélo

Q1)



On s'intéresse à l'action de la **roue avant 1**
sur la **fourche 2**

Le problème est plan (O, \vec{x}, \vec{y})

Compléter le tableau des mobilités

| T | R |
|---|---|
| | |

Compléter le tableau des efforts transmissibles

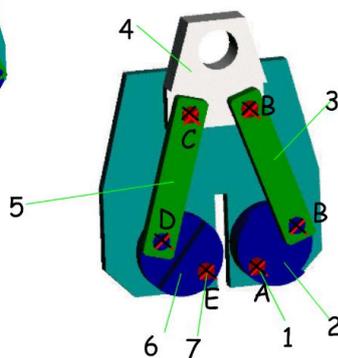
| Force | Moment |
|-------|--------|
| | |

Modifier le tableau des efforts transmissibles en
tenant compte du fait que le problème est dans le
plan (O, x, y)

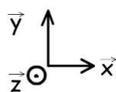
| Force | Moment |
|-------|--------|
| | |

2. La pince de levage

Q2)



On s'intéresse à l'action de la
pièce 3 sur la 2



Le problème est plan (O, \vec{x}, \vec{y})

Compléter le tableau des mobilités

| T | R |
|---|---|
| | |

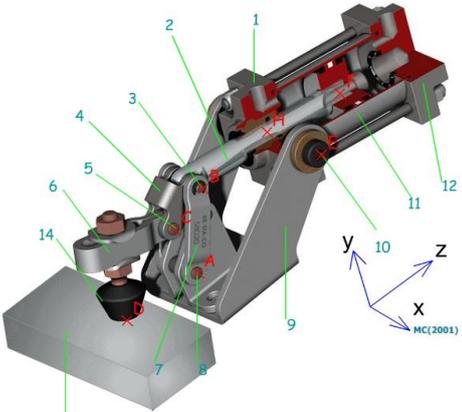
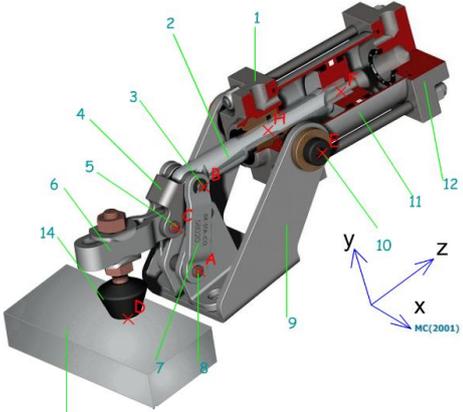
Compléter le tableau des efforts transmissibles

| Force | Moment |
|-------|--------|
| | |

Modifier le tableau des efforts transmissibles en
tenant compte du fait que le problème est dans le
plan (O, x, y)

| | | | |
|--|--|-------|--------|
| | | Force | Moment |
| | | | |

3. La bride

| | | | | | | | | | | | | | | |
|------------|---|--|---|---|--|--|-------|--------|--|--|-------|--------|--|--|
| <p>Q3)</p> |  <p>On s'intéresse à l'action de (2) sur (1) Le problème est plan (O, \vec{y}, \vec{z})</p> | <p>Compléter le tableau des mobilités</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>T</td> <td>R</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>Compléter le tableau des efforts transmissibles</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>Force</td> <td>Moment</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>Modifier le tableau des efforts transmissibles en tenant compte du fait que le problème est dans le plan (O, y, z)</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>Force</td> <td>Moment</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </table> | T | R | | | Force | Moment | | | Force | Moment | | |
| T | R | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | |
| Force | Moment | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | |
| Force | Moment | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | |
| <p>Q4)</p> |  <p>On s'intéresse à l'action de (14) sur (13) Le problème est plan (O, \vec{y}, \vec{z})</p> | <p>Compléter le tableau des mobilités</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>T</td> <td>R</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>Compléter le tableau des efforts transmissibles</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>Force</td> <td>Moment</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>Modifier le tableau des efforts transmissibles en tenant compte du fait que le problème est dans le plan (O, y, z)</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>Force</td> <td>Moment</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> </tr> </table> | T | R | | | Force | Moment | | | Force | Moment | | |
| T | R | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | |
| Force | Moment | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | |
| Force | Moment | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | |