<u>Le manège XXL.</u> Le système étudié ici est un manège appelé « Manège à sensations XXL ». L'étude consiste à déterminer l'accélération subie par une personne, et de vérifier que la limite supportable (sans déconfort) par l'homme d'une valeur de 2g n'est pas dépassée...

Khôlle: 13.10.2019



Ce système est constitué de quatre solides :

- La Base **0**, de repère associé  $R_0 = (O; \overrightarrow{x_0}; \overrightarrow{y_0}; \overrightarrow{z_0})$ , fixe par rapport à la terre telle que l'axe  $(O; \overrightarrow{z_0})$  soit dirigé suivant la verticale ascendante,
- Le Bras 1, de repère associé  $R_1 = (0; \overrightarrow{x_1} = \overrightarrow{x_0}; \overrightarrow{y_1}; \overrightarrow{z_1})$ , en mouvement de rotation, d'axe  $(0; \overrightarrow{x_0})$  par rapport à  $R_0$  et tel que  $\alpha = (\overrightarrow{y_0}; \overrightarrow{y_1}) = (\overrightarrow{z_0}; \overrightarrow{z_1})$ ,
- L'étoile 2, de repère associé  $R_2=(A;\overrightarrow{x_2};\overrightarrow{y_2};\overrightarrow{z_2}=\overrightarrow{z_1})$ , en mouvement de rotation d'axe  $(A;\overrightarrow{z_1})$  par rapport au plateau 1 tel que  $\overrightarrow{OA}(t)=a\overrightarrow{z_1}(t)$  (avec a constant), et  $\beta=(\widehat{x_1};\overline{x_2})=(\widehat{y_1};\widehat{y_2})$ ,
- Le siège **3** (lié à la personne, de repère associé  $R_3 = (A; \overrightarrow{x_3} = \overrightarrow{x_2}; \overrightarrow{y_3}; \overrightarrow{z_3})$ , en mouvement de rotation d'axe  $(A; \overrightarrow{x_2})$ , avec  $\gamma = (\overrightarrow{y_2}; \overrightarrow{y_3}) = (\overrightarrow{z_2}; \overrightarrow{z_3})$ .
- La position de la personne est définie par son centre de gravité G, qui appartient au siège 3 et avec  $\overrightarrow{AG}(t) = b\overrightarrow{x_2}(t) + c\overrightarrow{z_3}(t)$  (avec b et c constants).

Question 1. Réaliser le graphe des liaisons de l'ensemble.

Question 2. Réaliser le schéma cinématique

Question 3. Réaliser les figures géométrales qui définissent les angles  $\alpha; \beta; \gamma$ .

Question 4. En déduire les vecteurs rotation  $\vec{\Omega}(1/0)$ ,  $\vec{\Omega}(2/0)$  et  $\vec{\Omega}(3/0)$ .

Question 5. Déterminer les trajectoires  $T(A \in 1/0)$  et  $T(A \in 2/0)$ .

Question 6. Déterminer les vecteurs vitesses  $\vec{v}(A \in 1/0)$  et  $\vec{v}(G \in 3/0)$ .

Question 7. Déterminer le vecteur accélération  $\vec{a}(G \in 3/0)$  (Vérifier l'homogénéité du résultat).