

* Calcul du torsion des effets intérieurs.

Gr tordante la poutre de G_0 vers G_1 .

Soit $\overrightarrow{G_0 G_1} = \vec{x}$

$$\begin{aligned}\left\{\mathbf{t}_{\text{eff int}_G}\right\} &= \sum_{\alpha} \left\{\mathbf{t}_{\alpha\alpha}\right\} \\ &= \left\{ \begin{array}{c} \vec{F} \\ 0 \end{array} \right\}_{G_1} \\ &= \left\{ \begin{array}{c} F \vec{x} \\ 0 + F \vec{x} \wedge \vec{G_0 G_1} \end{array} \right\}_{G_1} \quad \text{Gr } \vec{G_0 G_1} = (s \cdot l) \vec{x} \\ &\quad \vec{x} \wedge \vec{x} = \vec{0} \\ &= \left\{ \begin{array}{c} F \vec{x} \\ \vec{0} \end{array} \right\}\end{aligned}$$

le repère local en G_1 est confondu avec le repère global
Donc la sollicitation n'est qu'un effet normal

$$N = F$$

* Déplacement (par la formule de Bresse)

$$\vec{v}_{G_1} - \vec{v}_{G_0} = \vec{\omega}_{G_0} \wedge \vec{G_0 G_1} + \int_{G_0}^{G_1} \frac{N}{E S} \vec{x} ds$$

$$\text{Gr } \vec{\omega}_{G_0} = \vec{0} \quad (\text{hypothèse})$$

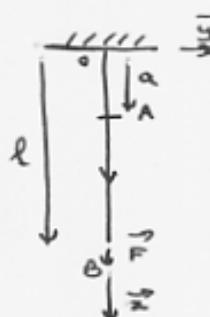
$$= \left[\int_0^l \frac{F}{E S} ds \right] \vec{x}$$

$$= \frac{Fl}{E S} \vec{x}$$

Donc l'allongement de la poutre entre G_1 et G_0 est $\frac{Fl}{E S}$

$$\left[\frac{Nm}{Nm^{-2} m^2} \right] = [m] \text{ OK !}$$

Poutre droite isostatique



$$\text{Soit } \vec{OA} = a \vec{z}$$

on oriente la poutre de O vers B
terme des effets intérieurs

$$\left\{ \vec{C}_{\text{eff int}_A} \right\} = \sum_{\sigma} \left\{ \vec{C}_{\rightarrow \sigma} \right\} \\ = \left\{ \begin{matrix} F \vec{z} \\ 0 \end{matrix} \right\}_A + \int_A^B \left\{ \vec{z} \vec{C} \right\}_P$$

$$\left\{ \vec{C}_{\text{eff ext}} \right\} = \left\{ \begin{matrix} F \vec{z} \\ S \end{matrix} \right\}_A + \int_A^B \left\{ \begin{matrix} \rho S g ds \vec{z} \\ 0 \end{matrix} \right\}_P$$

$$= \left\{ \begin{matrix} F \vec{z} \\ 0 \end{matrix} \right\}_A + \int_A^B \left\{ \begin{matrix} \rho S g ds \vec{z} \\ \rho S g ds \vec{z} \wedge \vec{PA} \end{matrix} \right\}_A$$

$$\text{si } \vec{PA} = \frac{a}{l} (a - s) \vec{z} \quad \text{et } \vec{z} \wedge \vec{z} = 0$$

$$= \left\{ \begin{matrix} F \vec{z} \\ 0 \end{matrix} \right\}_A + \int_a^l \left\{ \begin{matrix} \rho S g g ds \vec{z} \\ 0 \end{matrix} \right\}_A$$

$$= \left\{ \begin{matrix} F \vec{z} \\ 0 \end{matrix} \right\}_A + \left\{ \begin{matrix} \rho S g \vec{z} \int_a^l ds \\ 0 \end{matrix} \right\}_A$$

$$= \left\{ \begin{matrix} [F + \rho S g (l - a)] \vec{z} \\ 0 \end{matrix} \right\}_A$$

le repère local étant confondu avec le repère global, la sollicitation n'est qu'un effet normal

$$N = F + \rho S g (l - a)$$

• déplacement par les formules de Bresse

$$\vec{u}_B = \vec{u}_0 + \vec{\omega}_0 \wedge \vec{OB} + \int_0^B \frac{N}{E S} \vec{z} da$$

enca斯特rement en O $\rightarrow u_0 = 0 \quad \omega_0 = 0$

$$\vec{u}_B = \frac{1}{E S} \int_0^l [F + \rho S g (l - a)] da$$

$$= \frac{1}{E S} \left[F l + \rho S g l^2 - \rho S g \frac{l^2}{2} \right]$$

$$= \frac{1}{E S} \left[F l + \frac{\rho S g l^2}{2} \right] \quad \left[\frac{N m}{N m^{-2} m^2} \right] = [m] \text{ ok!}$$