

Avec le **3214***, personnalisez votre mobile

Sonneries
 Special Doc Gynéco
 ("Solitaire", "Frotti-frotta" ...)
 Star Academy (c) 2002 Nougoud
 ("Don't want a lover", "Sex bomb" ...)
 Chicago
 ("When you're good to mama", "All that Jazz" ...)
 et le Best Of (Eminem, l'exorciste...)

Interdit de pomper sur le portable d'un autre

Appelez le **3214***)
 Perso du mobile

Logos et fonds d'écran

CHICAGO, Eminem, Ruelle, etc.

Annonces de répondeur

Special Doc Gynéco
 ex : "Funk! Maxime Bonjour, ici Bruno, alias Doc Gynéco..."
 Chicago
 ex : Ici Billy Flynn, le meilleur avocat de Chicago... je suis comme votre ami, je ne m'intéresse qu'à l'amour

Best of Rohff: bien déconner (parodie) :
 "Ouais, on y va là, tranquille"...
 "Si tu veux t'la donner, si tu veux déchirer après le bip faut t'lacher et puis bien..."

Encore plus de choix sur le 3214 !

Service ouvert aux téléphones fixes et mobiles, recommandé par Bouygues Telecom
 0,34 €/mn + tarif de votre opérateur. Voir liste des opérateurs, tarifs et mobiles compatibles au 0 805 907907 (appel gratuit depuis un fixe). Service disponible au 10/03/2003 et susceptible d'évoluer. Bouygues Telecom - 20 quai du Point du Jour - 92100 Boulogne Billancourt. SA au capital social de 606 661 789,28 € 397 480 930 RCS Nanterre.

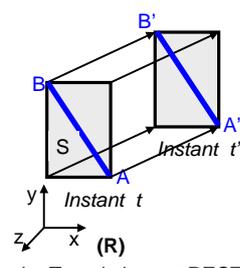
Editeur : MemoPage.com SA © Date : juin 2002
 Auteur : Stéphane Laurensou ISSN : en cours

Le MemoPage ne se coupe pas, il se plie en 2 puis encore en 2.

MemoPage.com
 Modèle déposé
 Tous droits réservés
 ISSN en cours

Cinématique :
 Translation
 rectiligne

I. Définition



Un solide S est animé d'un mouvement de TRANSLATION par rapport à un repère de référence R si tout segment [AB] joignant 2 points quelconques de S reste parallèle à lui-même au cours du mouvement.

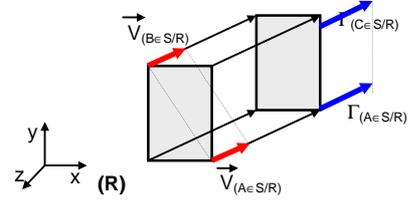
La Translation est **RECTILIGNE** si les trajectoires des points de S sont des **droites**.

II. Trajectoires

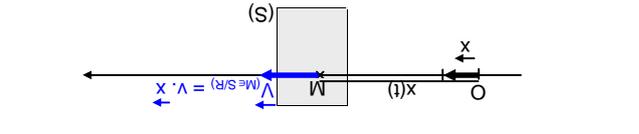
Les trajectoires de tous les points du solide, en mouvement de translation rectiligne sont **IDENTIQUES**.
 Ce sont des **droites parallèles** entre elles.

Remarque : Connaissant la trajectoire d'un point du solide, on peut en déduire les trajectoires de tous les autres points du solide.

III. Champ des vecteurs vitesses



Le point O étant l'origine fixée sur la trajectoire du point M, on peut définir l'abscisse curviligne de celui-ci par **OM = x(t)**



la droite horizontale définie par l'axe x :
 Prenons le cas d'un point M ∈ S dont la trajectoire serait portée par V = constante

Un solide S est animé d'un mouvement de **translation rectiligne UNIFORME** par rapport au repère R, si la mesure algébrique v du vecteur vitesse d'un point M ∈ S est constante.

Dans un mouvement de translation rectiligne, tous les points du solide S, ont le même vecteur accélération, à l'instant t.

Quelques soient les points A et C appartenant au solide S :

$$\vec{V}(A \in S/R) = \vec{V}(C \in S/R)$$

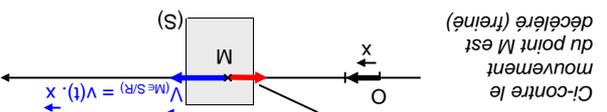
Soit le vecteur accélération d'un point A du solide S :

IV. Champ des vecteurs accélérations
 Attention !! Cela ne signifie pas que le vecteur vitesse est constant dans le temps. D'un instant à l'autre, son intensité peut varier.

Dans un mouvement de translation rectiligne, tous les points du solide S ont le même vecteur vitesse, à l'instant t.

$$\vec{V}(A \in S/R) = \vec{V}(B \in S/R)$$

Quels que soient les points A et B appartenant au solide S :



Ci-contre le mouvement du point M est **décéléré (freiné)**
 - Le mouvement sera **décéléré** si les vecteurs $\vec{V}(M \in S/R)$ et $\vec{\Gamma}(M \in S/R)$ sont de **sens opposés**.
 - Le mouvement est **accélééré** si les vecteurs $\vec{V}(M \in S/R)$ et $\vec{\Gamma}(M \in S/R)$ ont **même sens**.

avec x_0 : déplacement initial à $t=0$
 v_0 : vitesse initiale à $t=0$ et $x(t)$: déplacement à l'instant t

Après intégration, on trouve les équations du mouvement :

Accélération : $\gamma = \gamma_0 = 0$ (m.s⁻²)
 Vitesse algébrique : $v(t) = \gamma_0 t + v_0$ (m/s)
 Abscisses ou déplacement : $x(t) = \frac{1}{2} \gamma_0 t^2 + v_0 t + x_0$ (m)

Après intégration, on trouve les équations du mouvement :
 avec $\gamma_0 = \text{constante}$
 $\gamma_0 = \frac{dv(t)}{dt} = \frac{d^2x(t)}{dt^2}$

Un solide S est animé d'un mouvement de **translation rectiligne UNIFORMEMENT VARIABLE** (accélééré ou décéléré), par rapport au repère R, si la mesure algébrique γ_0 de l'accélération tangentielle

Avec x_0 : déplacement initial à $t=0$
 v_0 : vitesse initiale à $t=0$ et $x(t)$: déplacement à l'instant t

Après intégration, on trouve les équations du mouvement :

Accélération : $\gamma_0 = \gamma_0 = 0$ (m.s⁻²)
 Vitesse algébrique : $v = v_0 = \text{cte}$ (m/s)
 Abscisses ou déplacement : $x(t) = v_0 t + x_0$ (m)

$$\vec{V}(M \in S/R) = \frac{dx(t)}{dt} = \vec{V}(OM(t))$$