

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...)

Logos et fonds d'écran

Interdit de pomper sur le portable d'un autre

Appelle le
3214)*
Perso du mobile

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 !

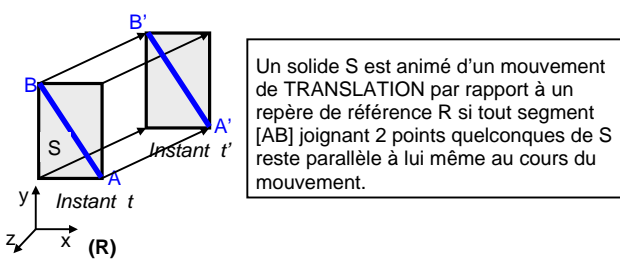
Service ouvert aux téléphones fixes et mobiles, recommandé par Bouygues Telecom
10,34 €/mn + tarif de votre opérateur. Voir liste des opérateurs, tarifs et mobiles compatibles au 0 805 907907 (appel gratuit depuis un fixe). Service disponible au 10/03/2003 et susceptible d'évoluer. Bouygues Telecom - 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

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.

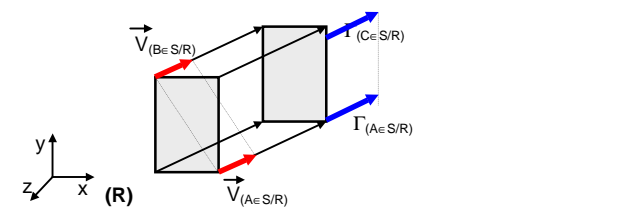
La Translation est **RECTILIGNE** si les trajectoires des points de S sont des **droites**.

II. Trajectoires

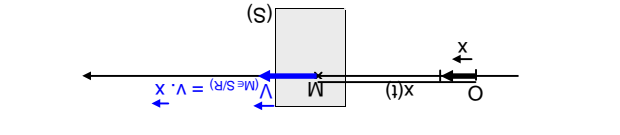
Les trajectoires de tous les points du solide, en mouvement de translation rectiligne sont **IDENTIQUES**.
Ce sont des **droites parallèles** entre elles.

Remarque : Connaissant la trajectoire d'un des points 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

$v = \text{constante}$

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.

V. Translation rectiligne UNIFORME

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

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

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

$\vec{\Gamma}(A \in S/R) = \frac{dv}{dt}$

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

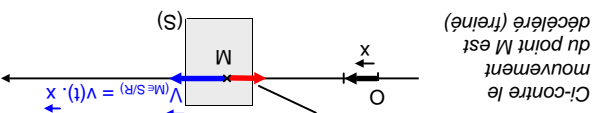
IV. Champ des vecteurs accélérations

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

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

Après intégration, on trouve les équations du mouvement :

$\gamma = \text{constante}$

avec $\gamma_i = \frac{dv_i}{dt} = \frac{d^2x_i}{dt^2}$

d'un point M ∈ S est constante.
repère R, si la mesure algébrique γ de l'accélération tangentielle UNIFORMEMENT VARIE (accélééré ou décéléré), par rapport au

VI. Translation rectiligne uniformément variée

Un solide S est animé d'un mouvement de translation rectiligne UNIFORMEMENT VARIE (accélééré ou décéléré), par rapport au

Après intégration, on trouve les équations du mouvement :

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