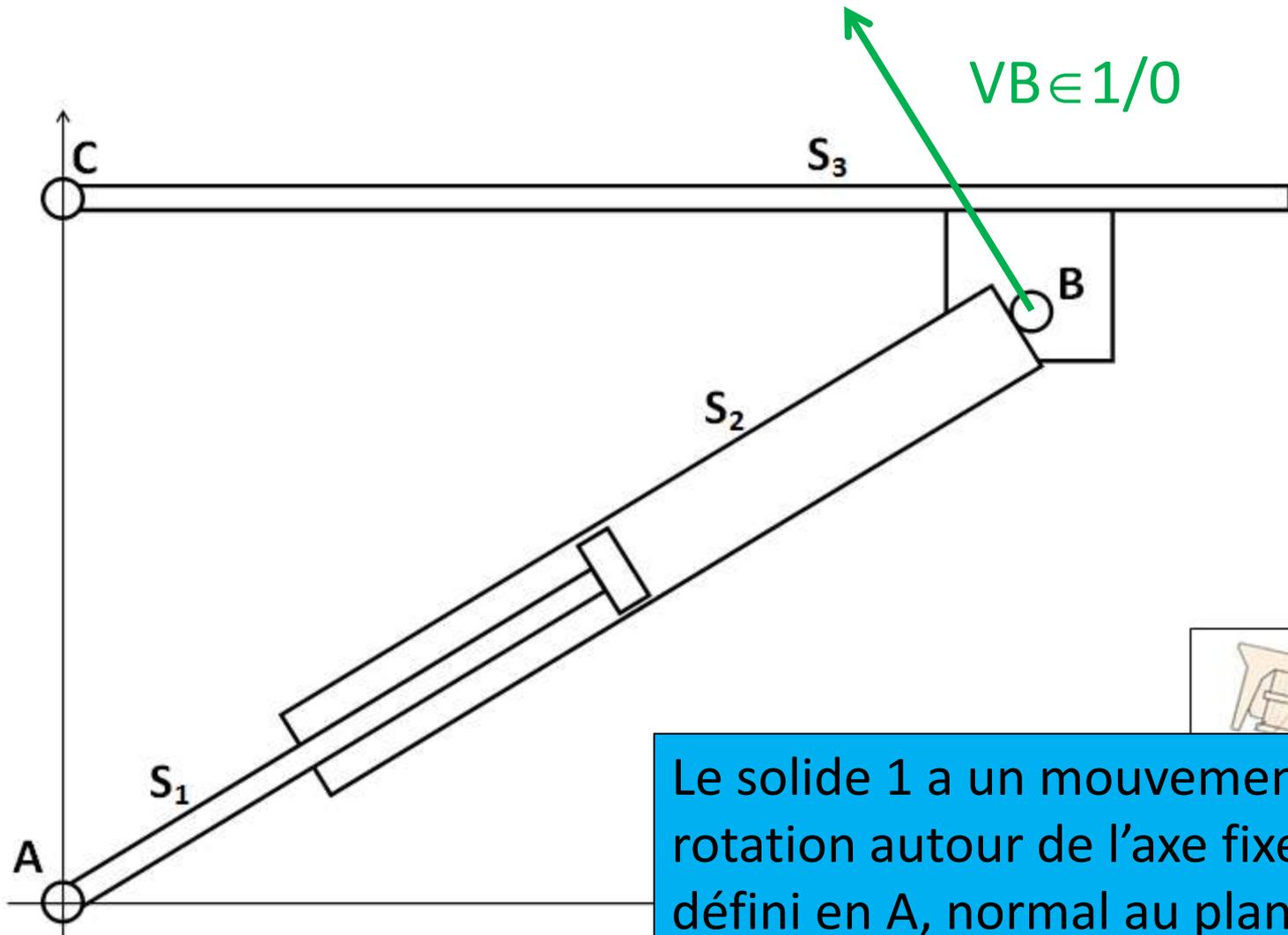
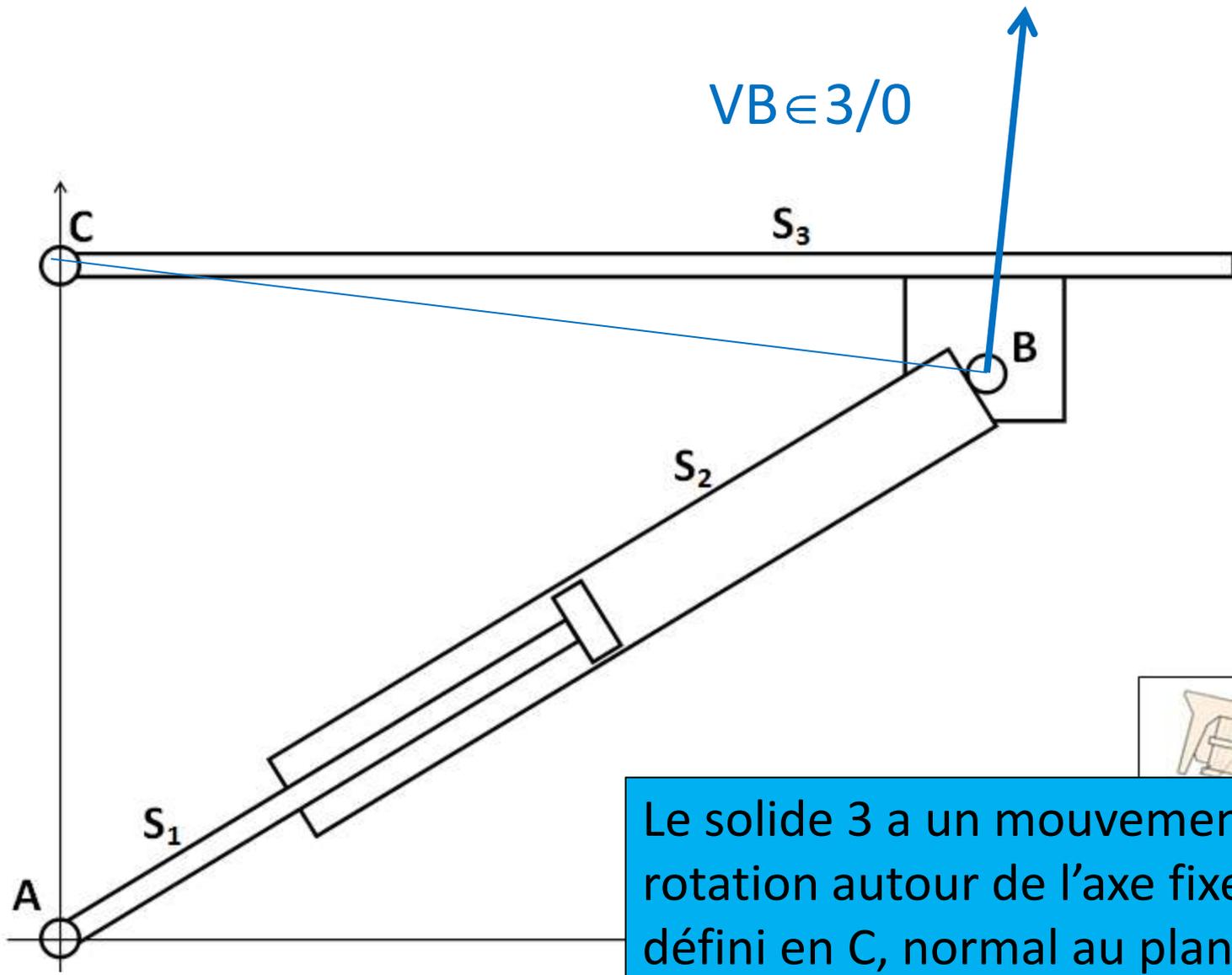


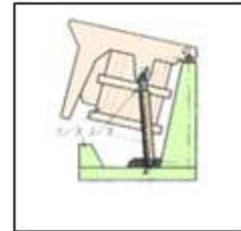
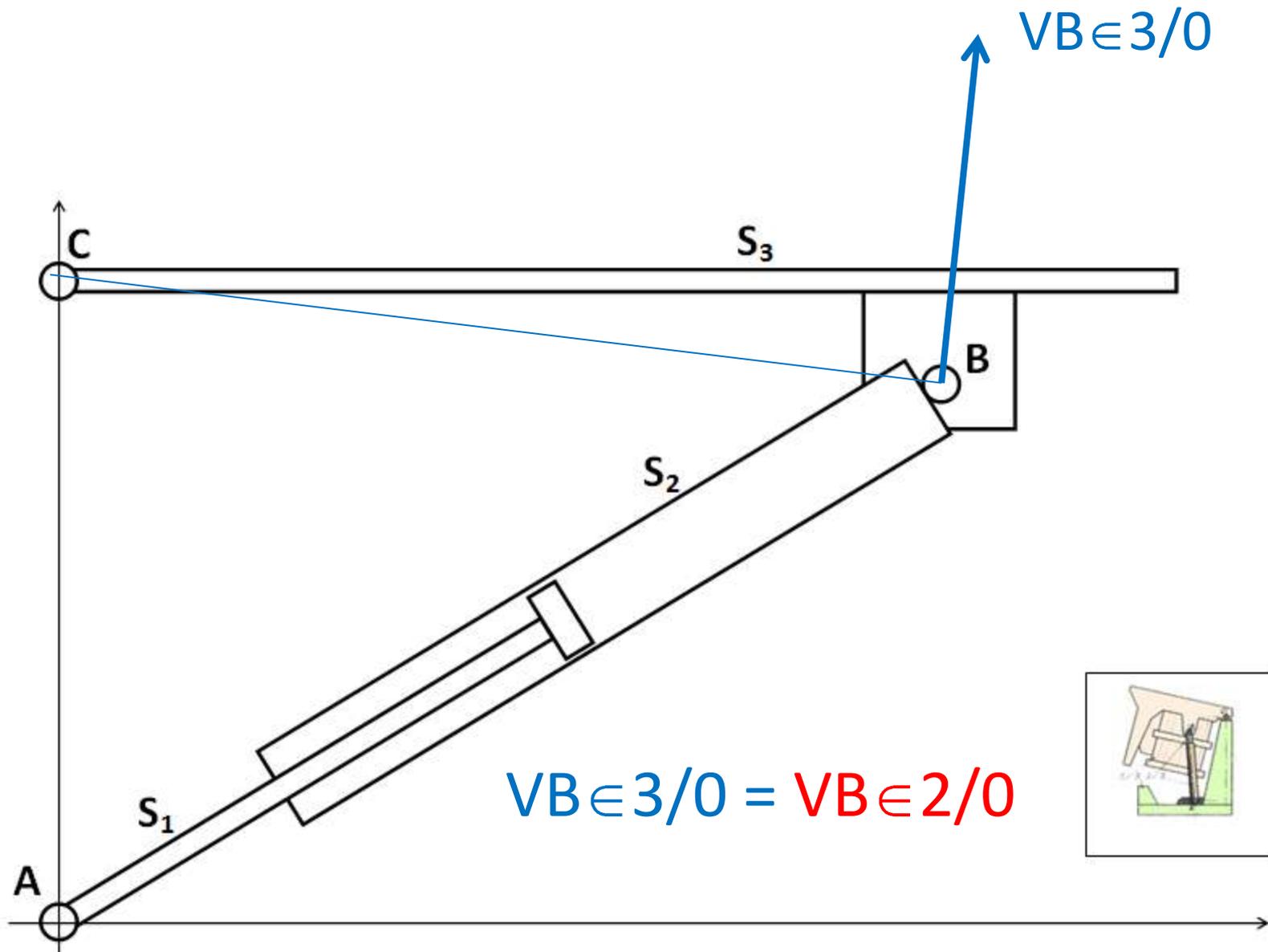
Le solide 2 a un mouvement de translation rectiligne par rapport à 1

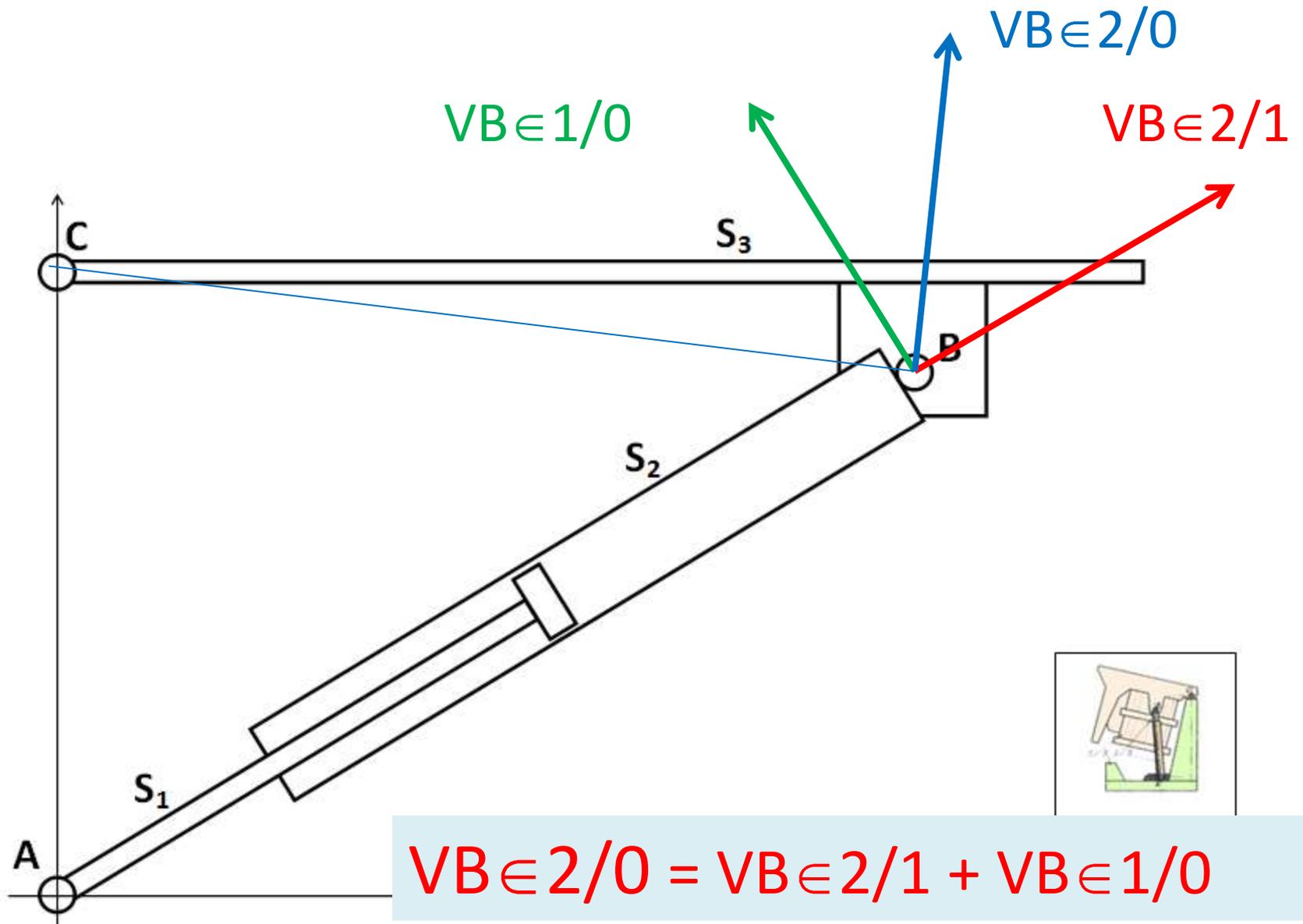


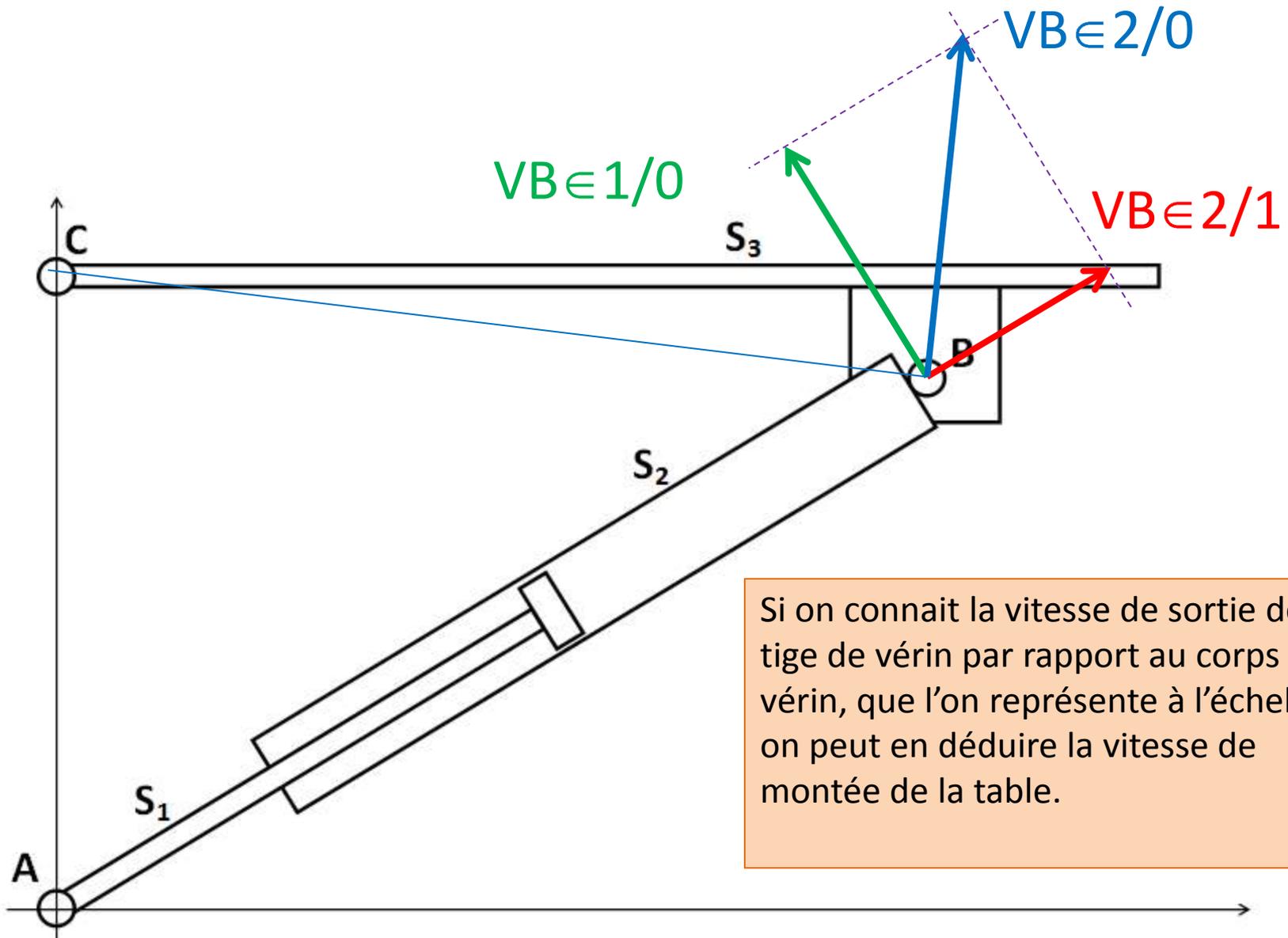
Le solide 1 a un mouvement de rotation autour de l'axe fixe défini en A, normal au plan



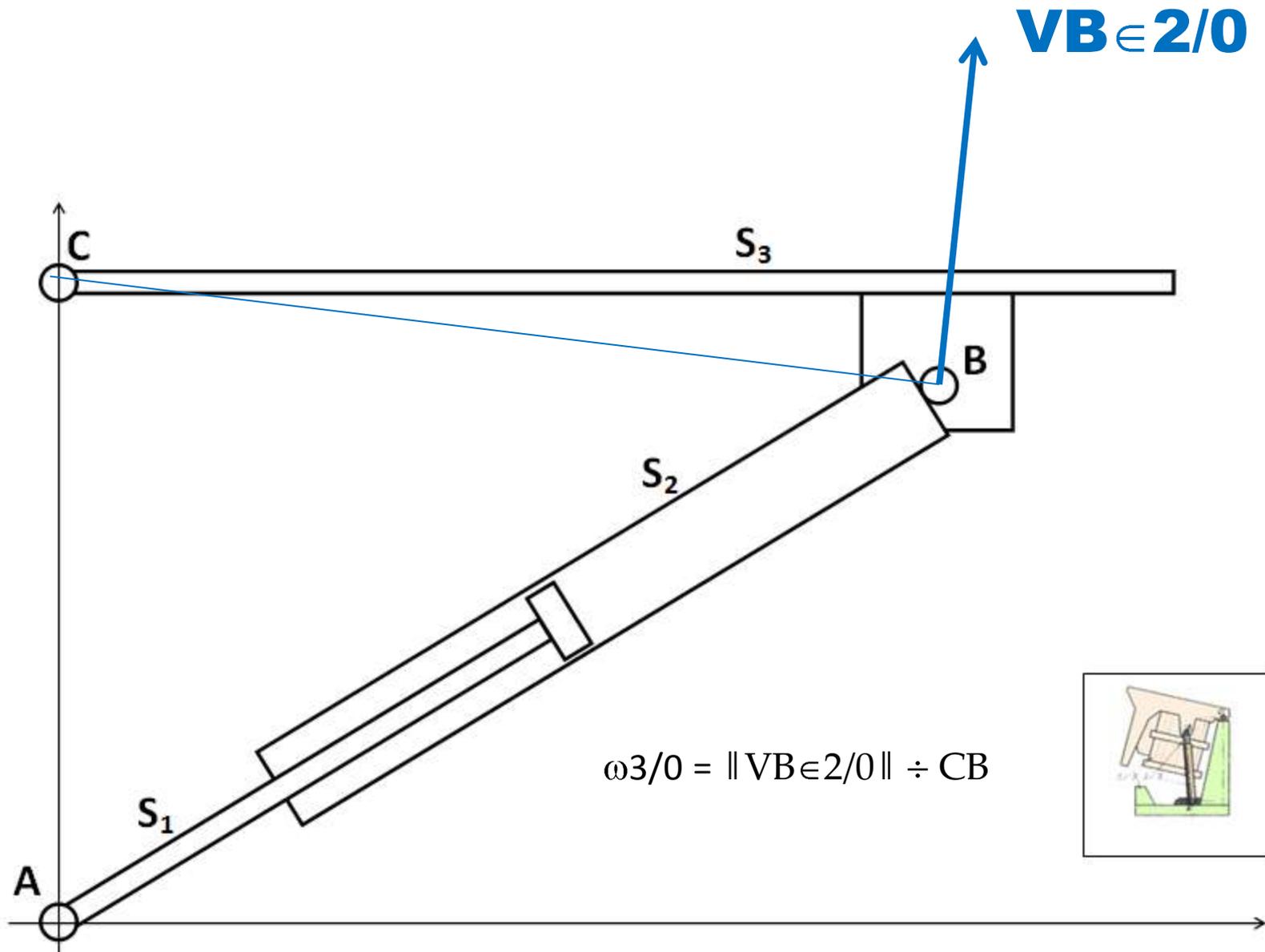
Le solide 3 a un mouvement de rotation autour de l'axe fixe défini en C, normal au plan





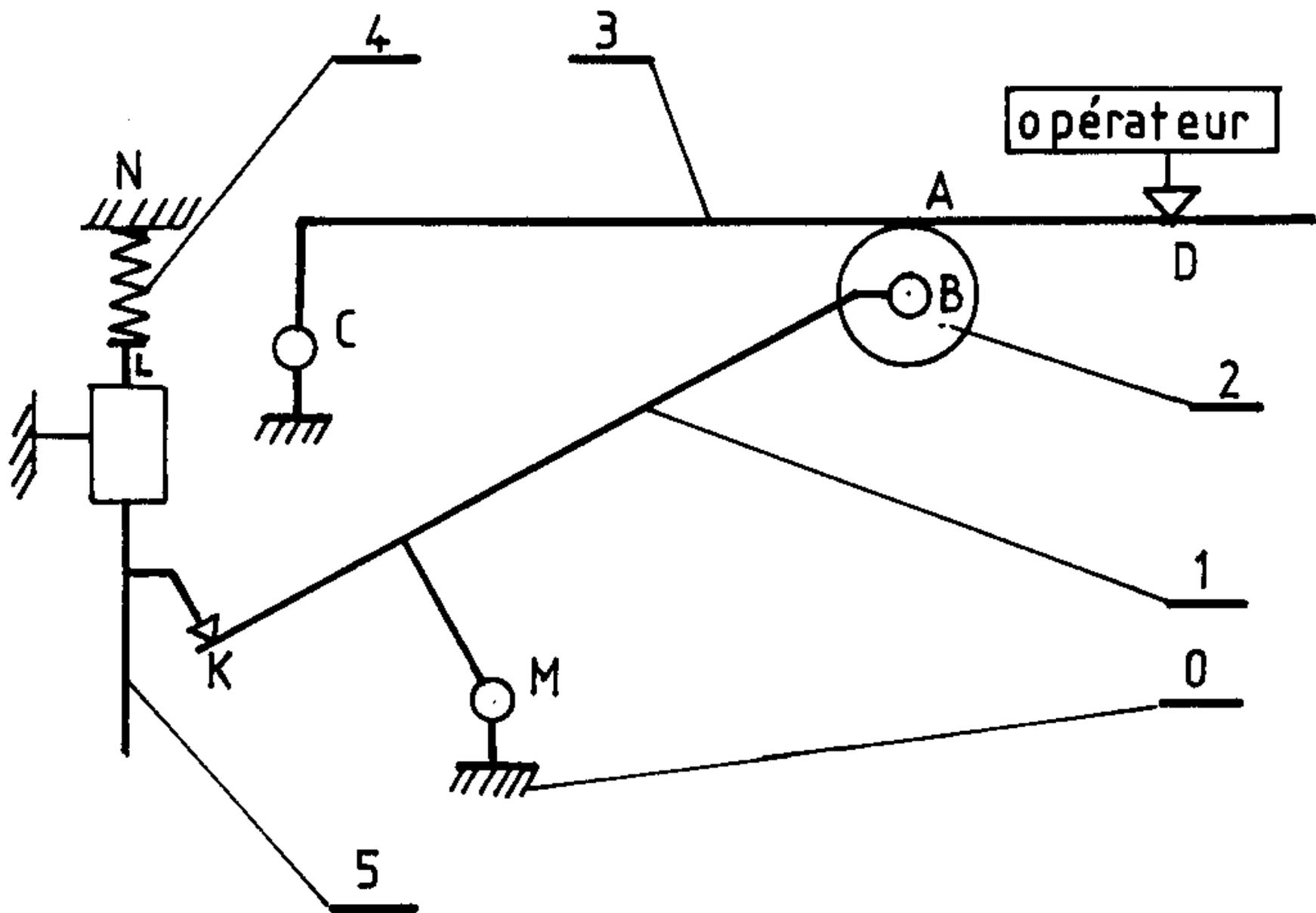


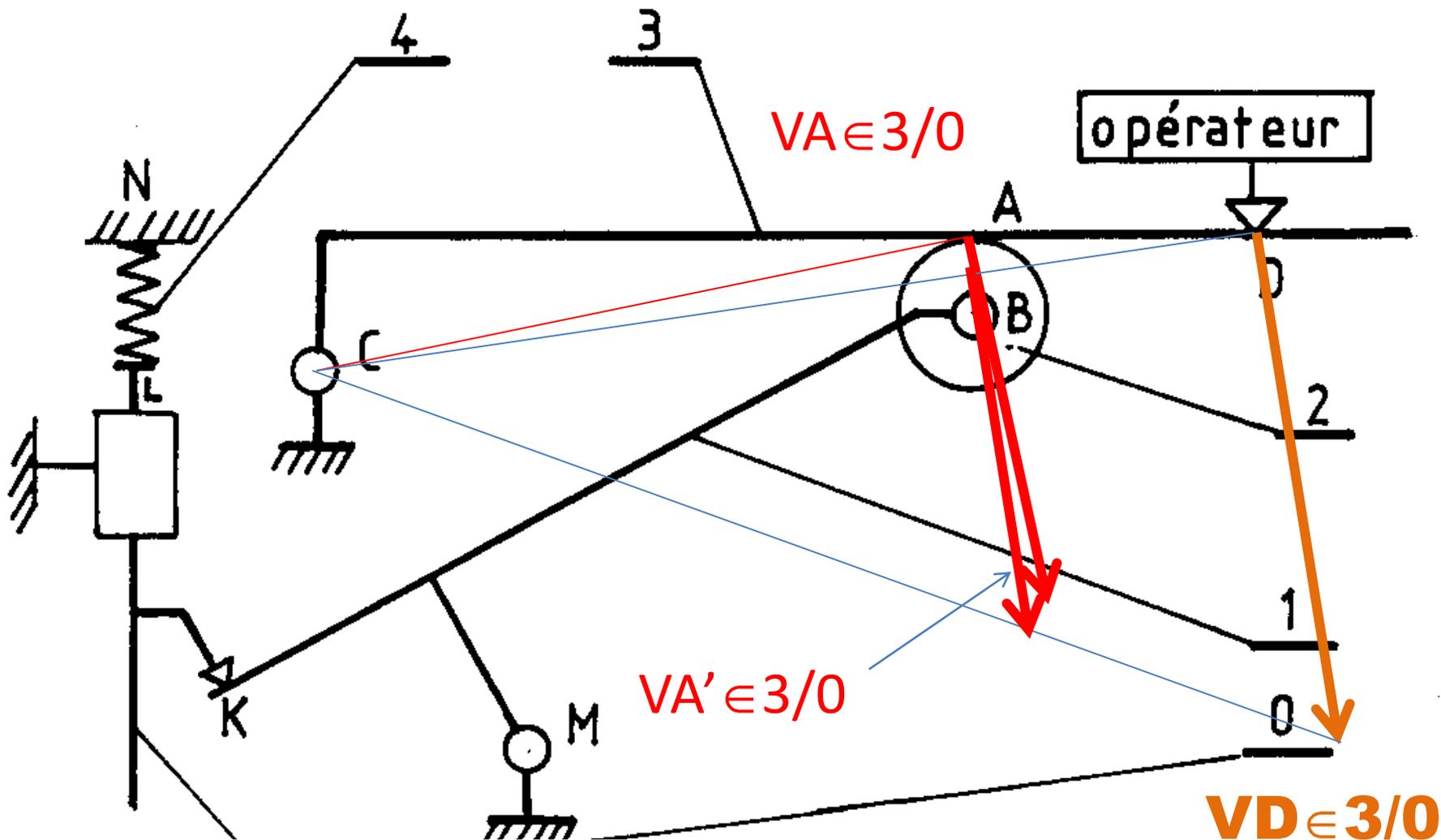
Si on connaît la vitesse de sortie de la tige de vérin par rapport au corps de vérin, que l'on représente à l'échelle, on peut en déduire la vitesse de montée de la table.



Agrafeuse

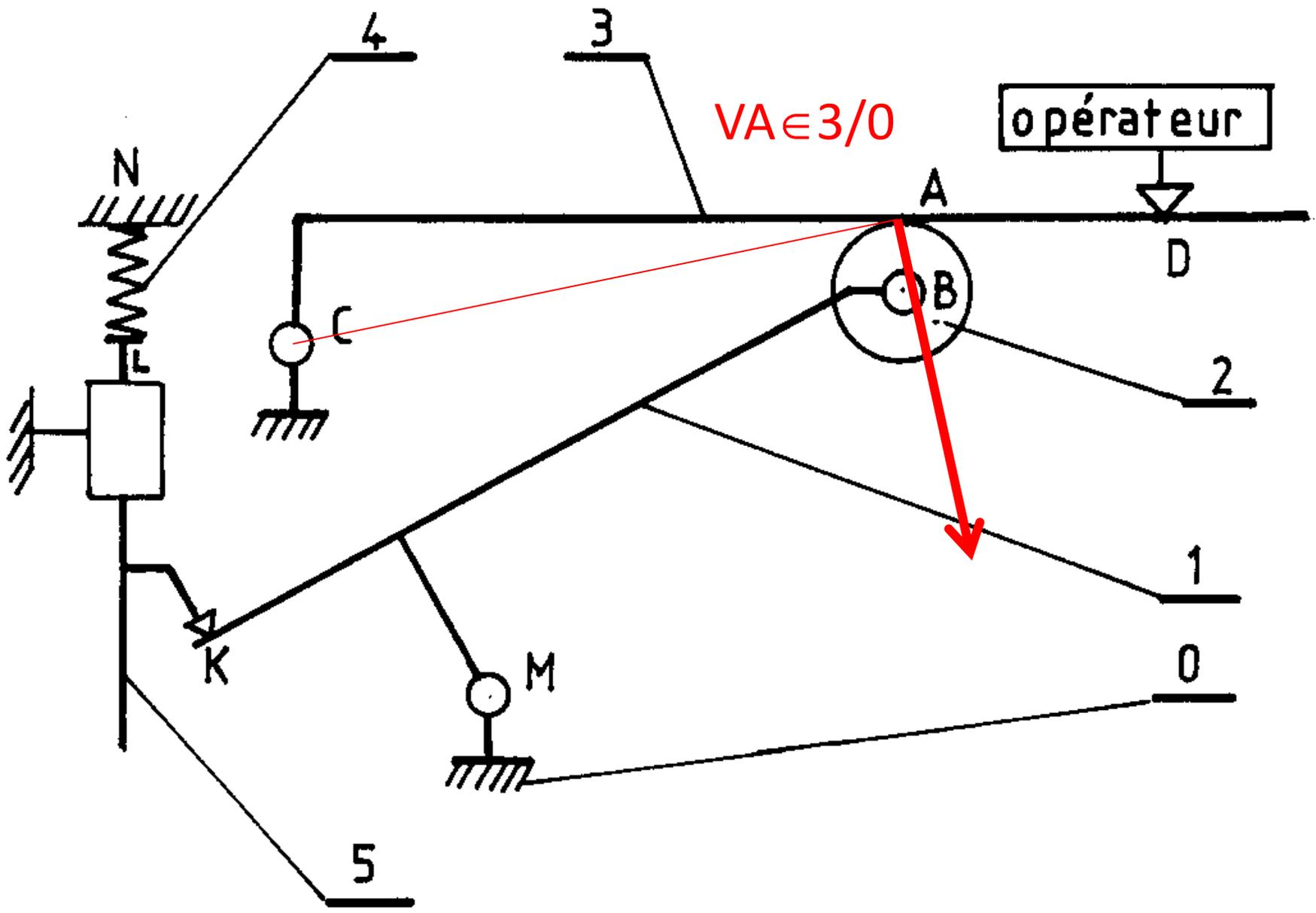






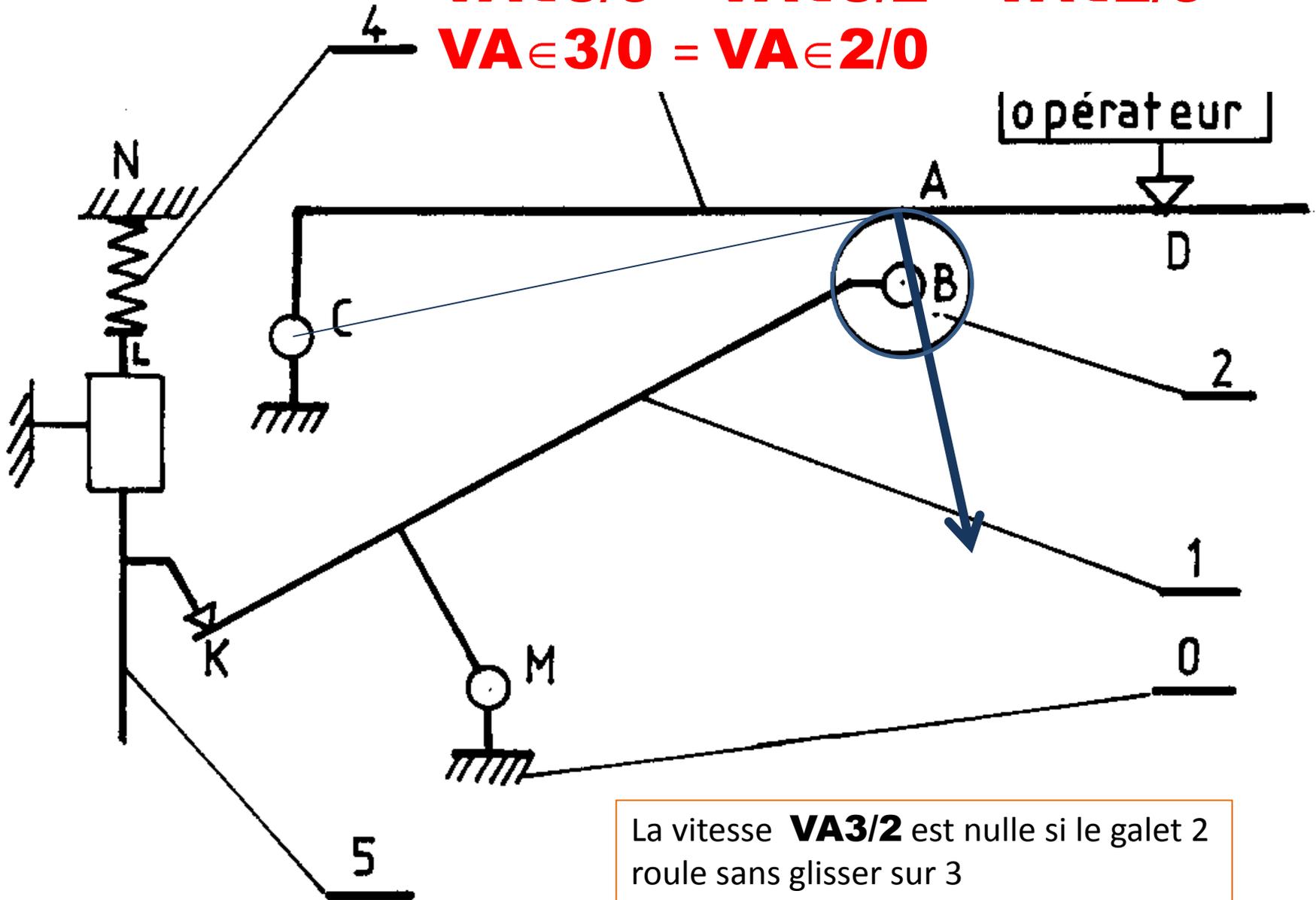
Le solide 3 est en rotation autour de l'axe C.

L'opérateur agit en D avec une vitesse $V_{D3/0}$. $V_{D3/0} \perp CD$. On en déduit $V_{A3/0}$: on rapporte A en A' sur CD, et on mesure la vitesse en A4 qui est la même qu'en A



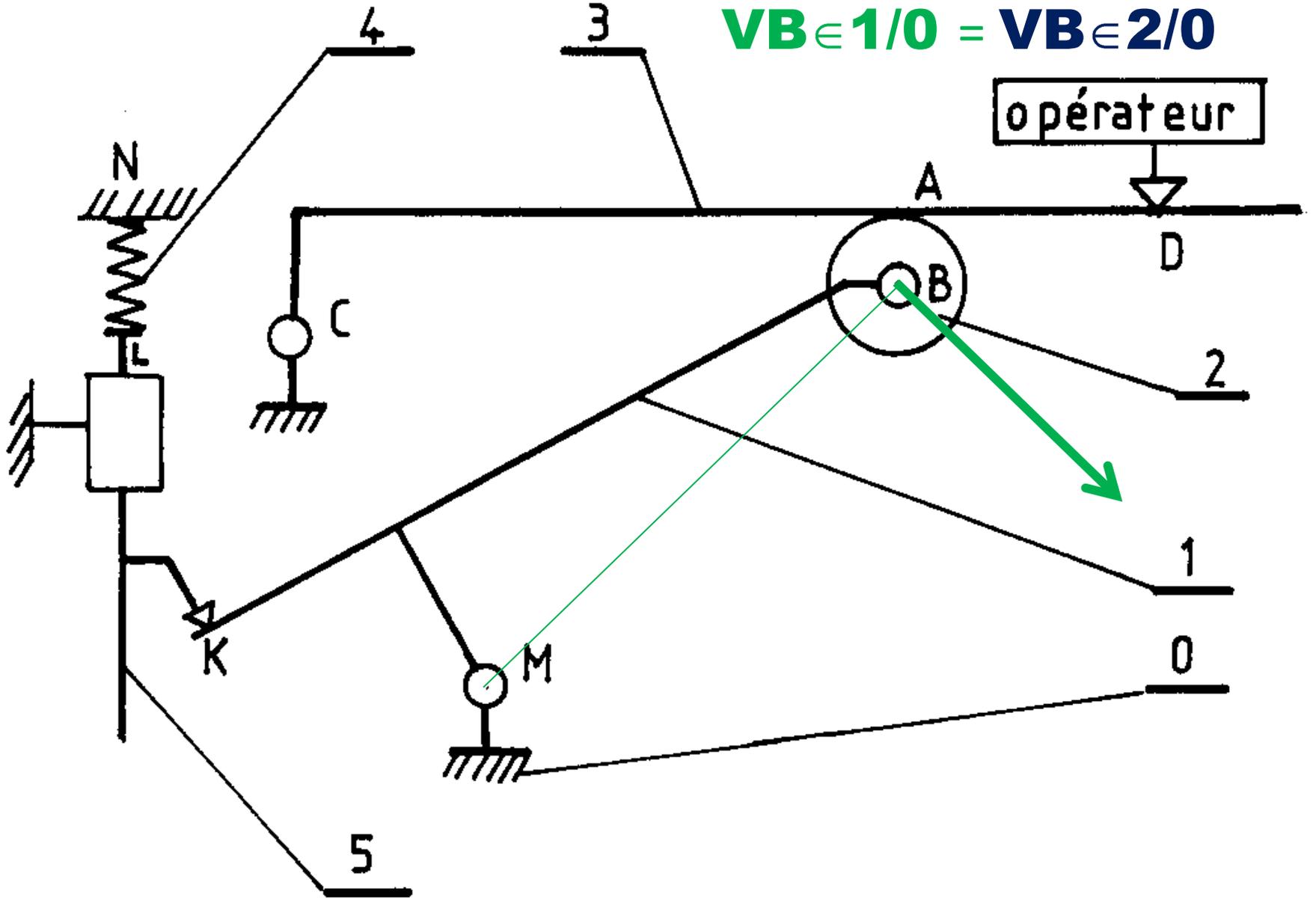
$$V_{A \in 3/0} = V_{A \in 3/2} + V_{A \in 2/0}$$

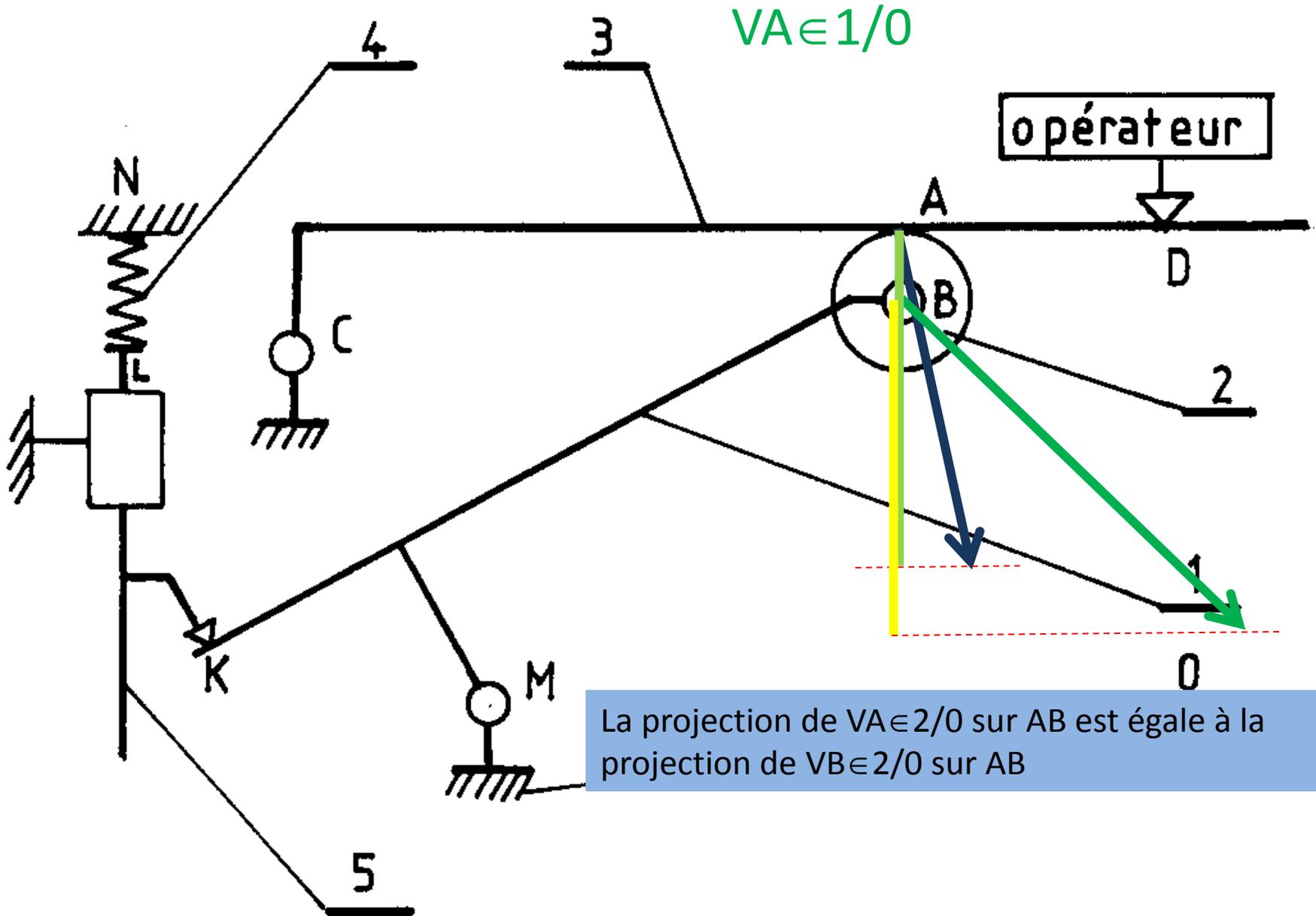
$$V_{A \in 3/0} = V_{A \in 2/0}$$



La vitesse $V_{A \in 3/2}$ est nulle si le galet 2 roule sans glisser sur 3

$VB \in 1/0 = VB \in 2/0$

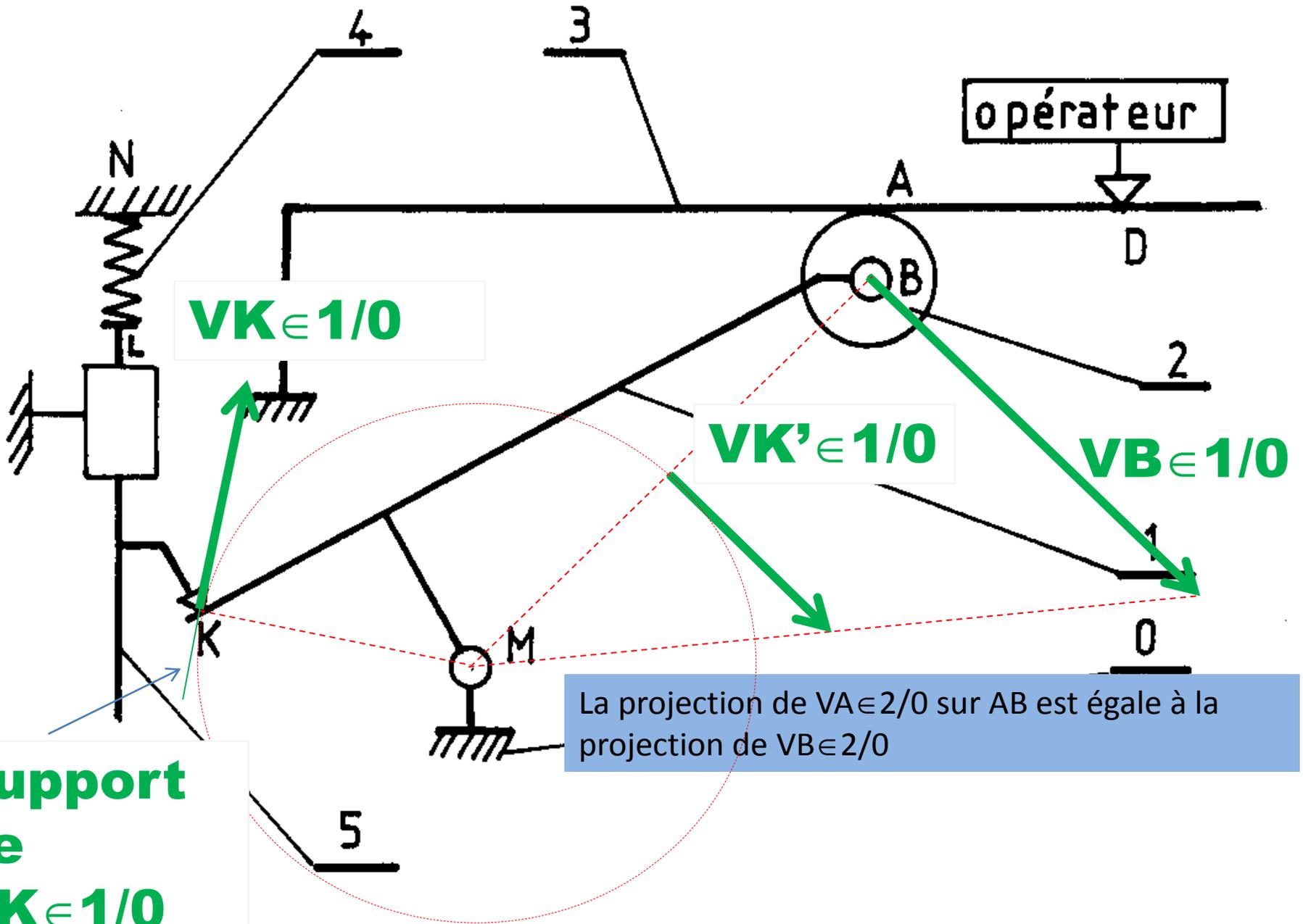




$V_A \in 1/0$

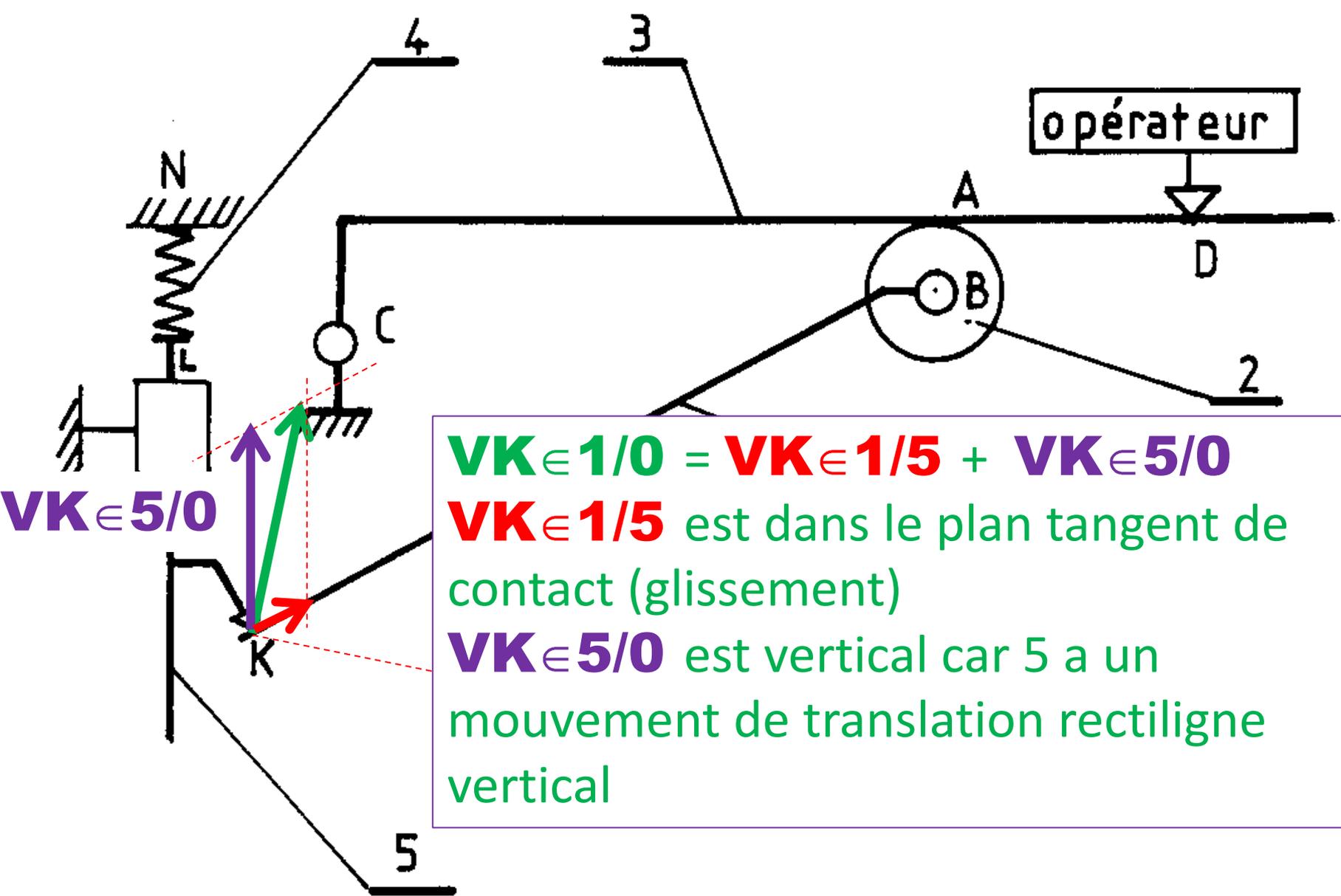
opérateur

La projection de $V_A \in 2/0$ sur AB est égale à la projection de $V_B \in 2/0$ sur AB



La projection de $V_A \in 2/0$ sur AB est égale à la projection de $V_B \in 2/0$

Support de $VK \in 1/0$



$V_{K \in 1/0} = V_{K \in 1/5} + V_{K \in 5/0}$
 $V_{K \in 1/5}$ est dans le plan tangent de contact (glissement)
 $V_{K \in 5/0}$ est vertical car 5 a un mouvement de translation rectiligne vertical