

## **Agrégation des sciences mathématiques (concours de 1914)**

*Nouvelles annales de mathématiques 4<sup>e</sup> série*, tome 14  
(1914), p. 547-550

[http://www.numdam.org/item?id=NAM\\_1914\\_4\\_14\\_\\_547\\_1](http://www.numdam.org/item?id=NAM_1914_4_14__547_1)

© Nouvelles annales de mathématiques, 1914, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Nouvelles annales de mathématiques » implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

*Article numérisé dans le cadre du programme  
Numérisation de documents anciens mathématiques*

<http://www.numdam.org/>

---

---

**AGRÉGATION DES SCIENCES MATHÉMATIQUES**  
**(CONCOURS DE 1914).**

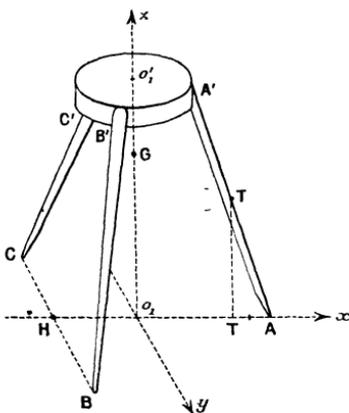
---

**Composition sur la Mécanique.**

*Un tabouret est porté par trois pieds identiques  $AA'$ ,  $BB'$ ,  $CC'$ , également inclinés sur la verticale et terminés par des surfaces très petites qu'on assimilera à trois points  $A$ ,  $B$ ,  $C$ . Le tabouret est homogène et symétrique par rapport aux trois plans qui passent chacun par l'axe  $O_1O'_1$  du tabouret et par l'un des trois points  $A$ ,  $B$ ,  $C$ . A l'instant initial, ce tabouret est en équilibre, ses trois pieds reposant en  $A$ ,  $B$ ,  $C$ , sur le sol horizontal*

supposé assez uni pour qu'on puisse négliger le frottement.

PROBLÈME. — 1<sup>o</sup> En un point T du montant AA' situé dans le plan vertical de symétrie  $O, O', A$  on



exerce une force  $F$ . A quelles conditions devra satisfaire  $F$  pour que l'équilibre primitif subsiste.

2<sup>o</sup> Au lieu de la force  $F$ , on applique une percussion  $\mathcal{Q}$  au même point T. Déterminer la distribution des vitesses dans le tabouret à l'instant qui suit immédiatement la percussion. On portera son attention sur la discussion des résultats suivant la direction, la grandeur de la percussion  $\mathcal{Q}$  et la position de son point d'application T. On pourra se borner aux trois cas suivants :

I. Le point T est dans le plan horizontal du centre de gravité G du tabouret ;

II. La percussion  $\mathcal{Q}$  est parallèle à BC ;

III. La percussion  $\mathcal{Q}$  est dans le plan de symétrie vertical  $O, O', A$ .

3° On appliquera les résultats précédents aux cas où la ligne d'action de  $\mathcal{P}$  :

I. Passe par le point  $O_1$ , la percussion étant ascendante;

II. Passe par la symétrique de  $O_1$ , par rapport à  $A$ , la percussion étant descendante, le point  $T$  étant à distance égale du sol et du plan horizontal du centre de gravité  $G$  et sa projection  $T_1$  sur  $AO_1$  divisant  $AO_1$  dans le rapport

$$\frac{T_1 A}{O_1 T_1} = \frac{1}{3};$$

III. Est parallèle à  $AO_1$  et de même sens, le point  $T$  étant au-dessous du plan horizontal du centre de gravité  $G$ .

4° Dans ce dernier cas (3°, III) on étudiera le mouvement du tabouret après la percussion, on calculera la réaction et l'on discutera les résultats obtenus suivant les valeurs de la percussion.

NOTATIONS. — Le triangle  $ABC$  est équilatéral.

On appellera  $H$  le milieu de  $BC$ ,  $O_1$  le centre du triangle,  $G$  le centre de gravité du tabouret situé sur l'axe  $O_1 O'_1$ .

On posera

$$BC = 2a, \quad O_1 A = 2b(a = b\sqrt{3}), \quad h = O_1 G,$$

$$\rho = AG(\rho = \sqrt{h^2 + 4b^2}), \quad \Psi = \widehat{O_1 A G}(h = 2b \tan \Psi).$$

On appellera  $M$  la masse du tabouret,  $I, J, K$  ses moments d'inertie par rapport à trois axes passant par  $G$  et parallèles respectivement à  $O_1 A$ ,  $BC$  et  $O_1 O'_1$ .

On prendra pour axes fixes trois axes rectangu-

lares coïncidant à l'instant initial avec  $O_1A$ , la parallèle à  $CB$  menée par  $O_1$  et  $O_1O'_1$ , les sens positifs comme les indiquent les flèches sur la figure.

On définira la distribution des vitesses dans le tabouret par les projections  $\xi, \tau, \zeta; p, q, r$ , de la vitesse de  $G$  et de la vitesse angulaire instantanée de rotation sur des axes mobiles liés au corps et coïncidant avec  $O_1x_1, O_1y_1, O_1z_1$  à l'instant initial.

On appellera  $(x, y, \gamma)$  les coordonnées initiales du point  $T$ .