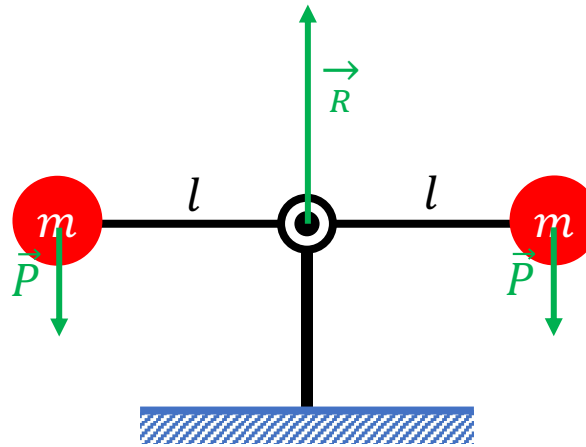


• Situation 1 : masses sur l'axe, système à l'horizontale

Le système est en équilibre.

NB :

- On suppose l'articulation sans aucun frottement.
- Les 2 masses pourraient être remplacées par la masse de la barre, supposée homogène.



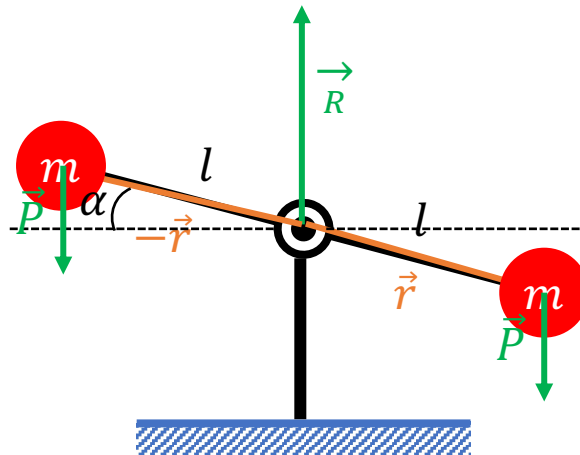
- Somme des forces nulle
- Somme des moments nulle
- Énergie potentielle nulle

- On suppose également le champ gravitationnel homogène.

• Situation 2 : masses sur l'axe, système penché, équilibre indifférent

Que se passe-t-il ?

- La somme des forces et la somme des moments est toujours nulle dans cette situation initiale. L'énergie potentielle aussi.
- Le système reste en équilibre même si la barre est inclinée.
- ATTENTION : il faut que les centres des masses et le pivot soient alignés.

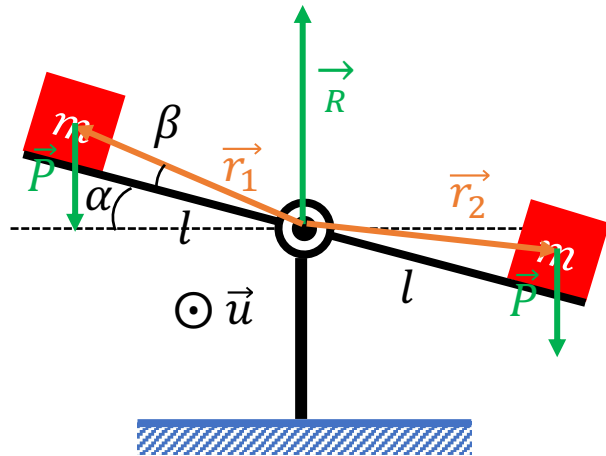


$$\sum \vec{F} = \vec{R} - 2\vec{P} = \vec{0}$$

$$\sum \vec{M} = \vec{P} \wedge \vec{r} - \vec{P} \wedge \vec{r} = \vec{0}$$

$$V = mgl \sin \alpha - mgl \sin \alpha = 0$$

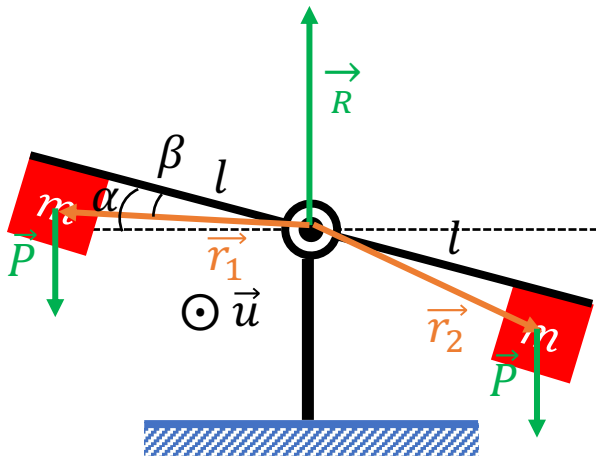
• **Situation 3 : masses au-dessus de la barre, équilibre horizontal instable**



$$\begin{aligned}\Sigma \vec{M} &= \vec{P} \wedge \vec{r}_1 + \vec{P} \wedge \vec{r}_2 = -mrg\vec{u} \sin(\pi - \alpha - \beta) + mrg\vec{u} \sin(\alpha - \beta) \\ &= mrg\vec{u}(\sin(\alpha - \beta) - \sin(\alpha + \beta))\end{aligned}$$

- Si $\alpha = 0$, alors $\Sigma \vec{M} = \vec{0}$, équilibre horizontal.
- Si $\alpha > 0$, alors $\Sigma \vec{M} \neq \vec{0}$, rotation sens horaire, déséquilibre.

• **Situation 4 : masses au-dessous de la barre, équilibre horizontal stable**



$$\begin{aligned}\Sigma \vec{M} &= \vec{P} \wedge \vec{r}_1 + \vec{P} \wedge \vec{r}_2 = -mrg\vec{u} \sin(\pi - \alpha + \beta) + mrg\vec{u} \sin(\alpha + \beta) \\ &= mrg\vec{u}(\sin(\alpha + \beta) - \sin(\alpha - \beta))\end{aligned}$$

- Si $\alpha = 0$, alors $\Sigma \vec{M} = \vec{0}$, équilibre horizontal.
- Si $\alpha > 0$, alors $\Sigma \vec{M} \neq \vec{0}$, rotation sens anti-horaire, retour à l'équilibre.