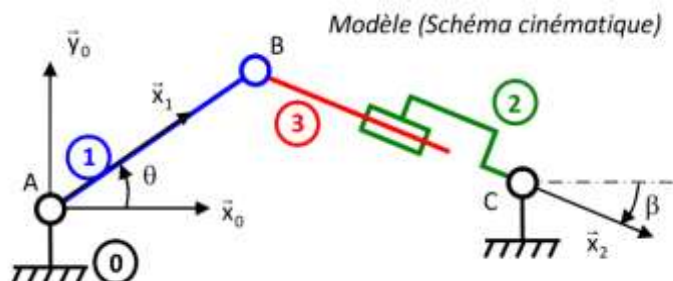


# CORRIGE CAMION BENNE

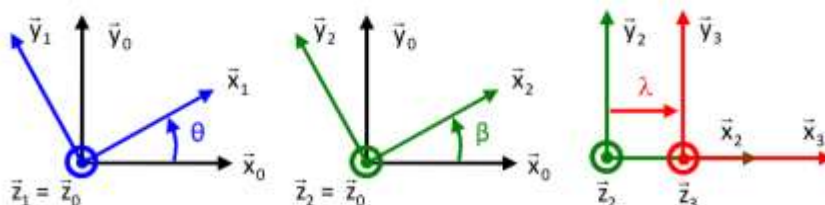
**Q1** Identifier les repères en complétant le tableau

Paramétrage :		
Le CEC {0} constitue le bâti R <sub>0</sub> le repère d'observation	CEC	Repère
	{0} socle	$R_0(A, \vec{x}_0, \vec{y}_0, \vec{z}_0)$
	{1} benne	$R_1(A, \vec{x}_1, \vec{y}_1, \vec{z}_1)$
	{2} corps vérin	$R_2(C, \vec{x}_2, \vec{y}_2, \vec{z}_2)$
	{3} tige vérin	$R_3(B, \vec{x}_3, \vec{y}_3, \vec{z}_3)$

**Q2** Compléter le schéma cinématique du système



**Q3** Représenter les figures de changement de base.



**Q4** Décrire les mouvements de 1/0, 3/1, 2/3, 2/0.

	Mouvements
1/0	Mouvement de rotation d'axe $(A, \vec{z}_0)$
3/1	Mouvement de rotation d'axe $(B, \vec{z}_0)$
2/3	Mouvement de translation de direction $\vec{x}_2$
2/0	Mouvement de rotation d'axe $(C, \vec{z}_0)$

**Q5** Etablir l'expression littérale du vecteur position  $\vec{AB}$

$$\vec{AB} = L \cdot \vec{x}_1 = L \cdot \cos\theta \cdot \vec{x}_0 + L \cdot \sin\theta \cdot \vec{y}_0$$

**Q6** Décrire la trajectoire  $T_{B \in 1/0}$ .

Un Cercle de centre A et de rayon L.