



Résumé :

Projection d'un vecteur de force

1. Mouvement d'un corps solide sur un plan horizontale :

<p>$F_x = 0$; $F_y = F$</p>	<p>$F_x = 0$; $F_y = -F$</p>	<p>$F_x = F$; $F_y = 0$</p>	<p>$F_x = -F$; $F_y = 0$</p>
<p>$F_x = F \cdot \cos\alpha$; $F_y = F \cdot \sin\alpha$</p>	<p>$F_x = -F \cdot \cos\alpha$; $F_y = F \cdot \sin\alpha$</p>	<p>$P_x = 0$; $P_y = -P$</p>	<p>$P_x = 0$; $P_y = P$</p>
<p>$R_x = 0$; $R_y = R$</p>	<p>$R_x = 0$; $R_y = -R$</p>	<p>$R_x = R \cdot \cos\alpha$; $R_y = R \cdot \sin\alpha$</p>	<p>$R_x = -R \cdot \cos\alpha$; $R_y = R \cdot \sin\alpha$</p>

2. Mouvement d'un corps solide sur un plan incliné :

<p>$F_x = 0$; $F_y = F$</p>	<p>$F_x = F$; $F_y = 0$</p>	<p>$F_x = -F$; $F_y = 0$</p>	<p>$F_x = F$; $F_y = 0$</p>
<p>$F_x = F \cdot \cos\beta$; $F_y = F \cdot \sin\beta$</p>	<p>$R_x = 0$; $R_y = R$</p>	<p>$R_x = R \cdot \cos\beta$; $R_y = R \cdot \sin\beta$</p>	<p>$R_x = R \cdot \cos\beta$; $R_y = R \cdot \sin\beta$</p>
<p>$R_x = -R \cdot \cos\beta$; $R_y = R \cdot \sin\beta$</p>	<p>$R_x = R \cdot \cos\beta$; $R_y = R \cdot \sin\beta$</p>	<p>$P_x = P \cdot \sin\alpha$; $P_y = -P \cdot \cos\alpha$</p>	<p>$P_x = -P \cdot \sin\alpha$; $P_y = -P \cdot \cos\alpha$</p>