

STATIQUE Pédale de commande		
--------------------------------	--	--

But du calcul . Présentation

Le dessin représente une pédale de commande. L'action du pied sur la pédale 1 en B, permet de relever la tige de commande 2. La pédale est en liaison pivot avec le bâti en A et avec la tige 2 en C.

L'action T est connue, les autres actions sont inconnues.
On souhaite déterminer les actions en B et en A

Hypothèses -Données

Le système n'est pas plan. Le poids des pièces est négligé
L'ensemble { 1+2 } est en équilibre

