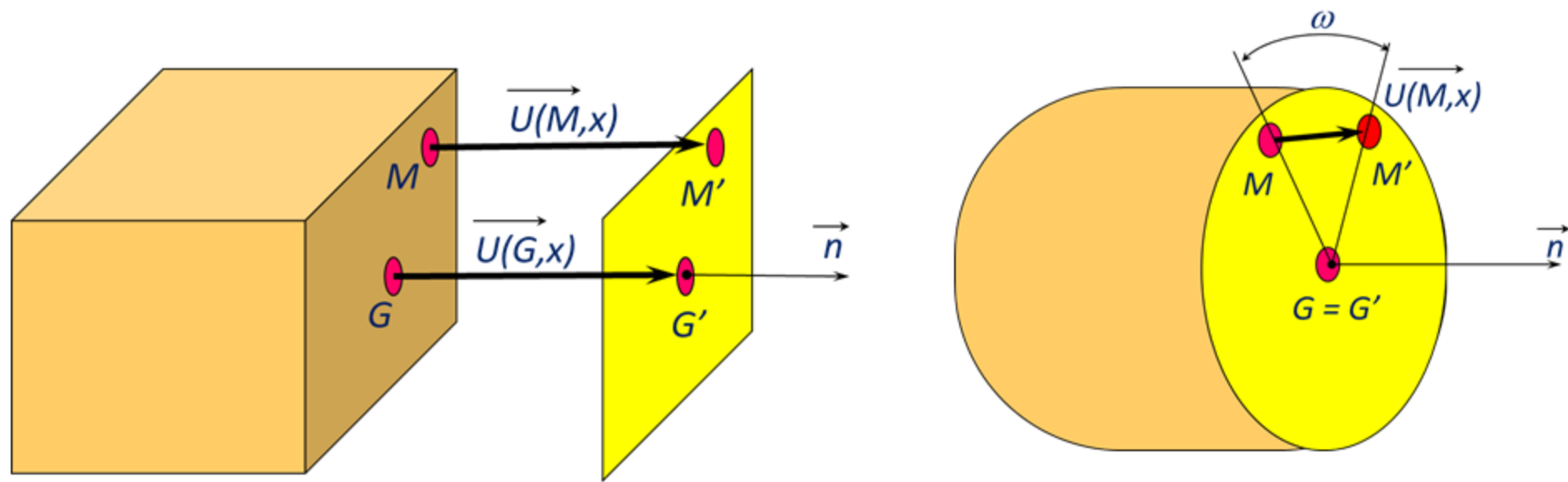
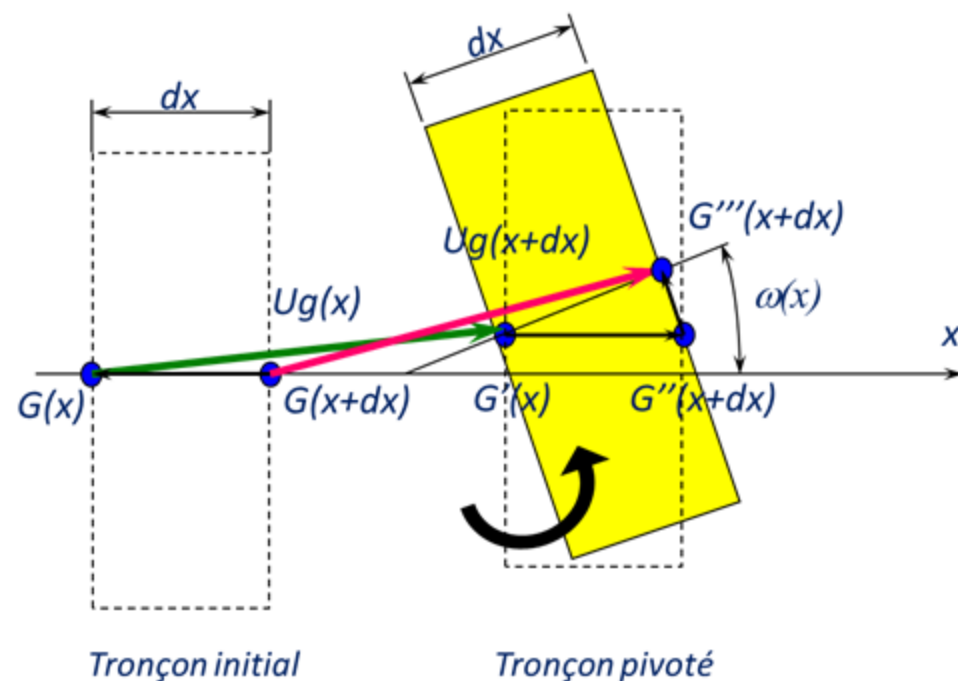
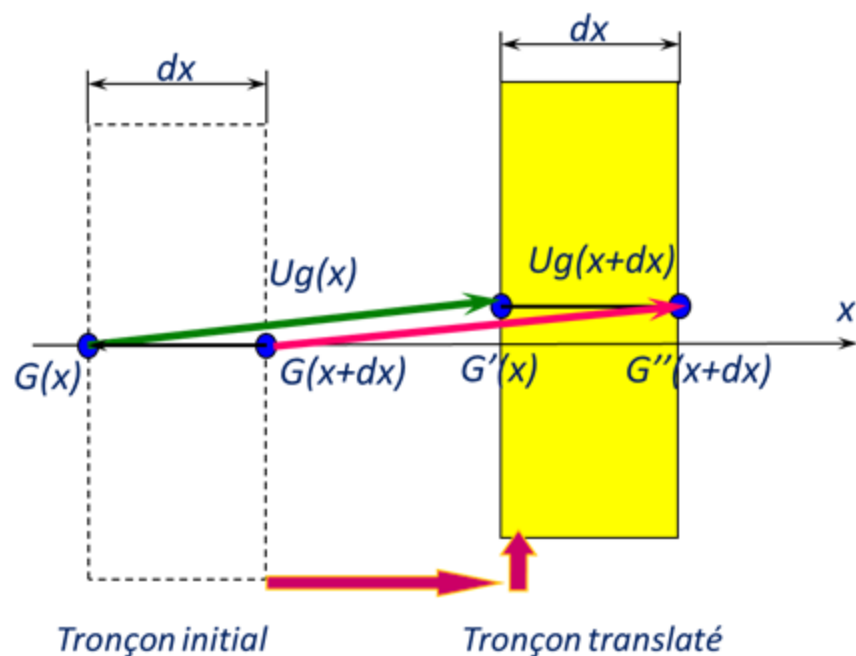


Déplacement **en bloc** d'une section



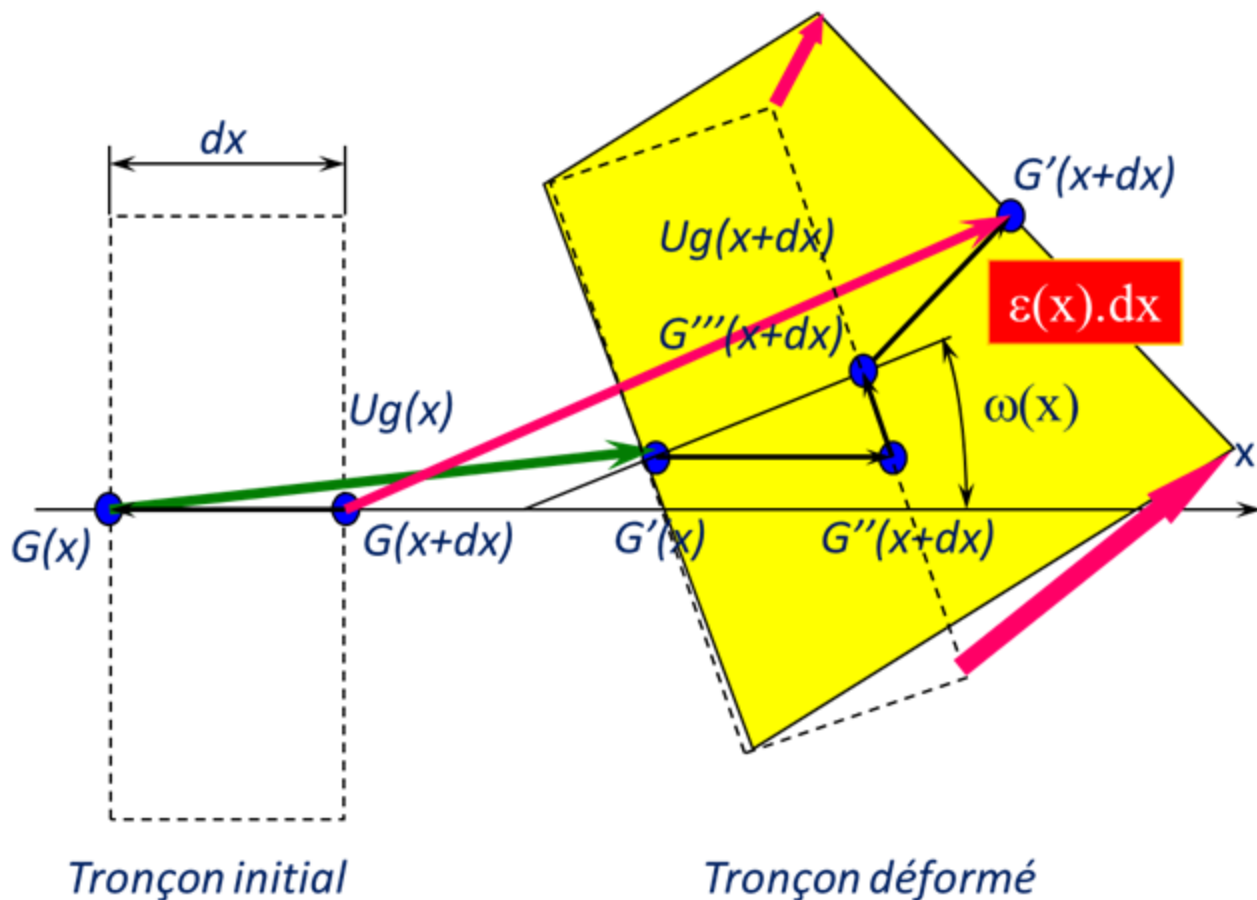
Le déplacement «en bloc» d'une section droite résulte de la COMPOSITION d'une TRANSLATION avec une ROTATION

Déformation d'un tronçon



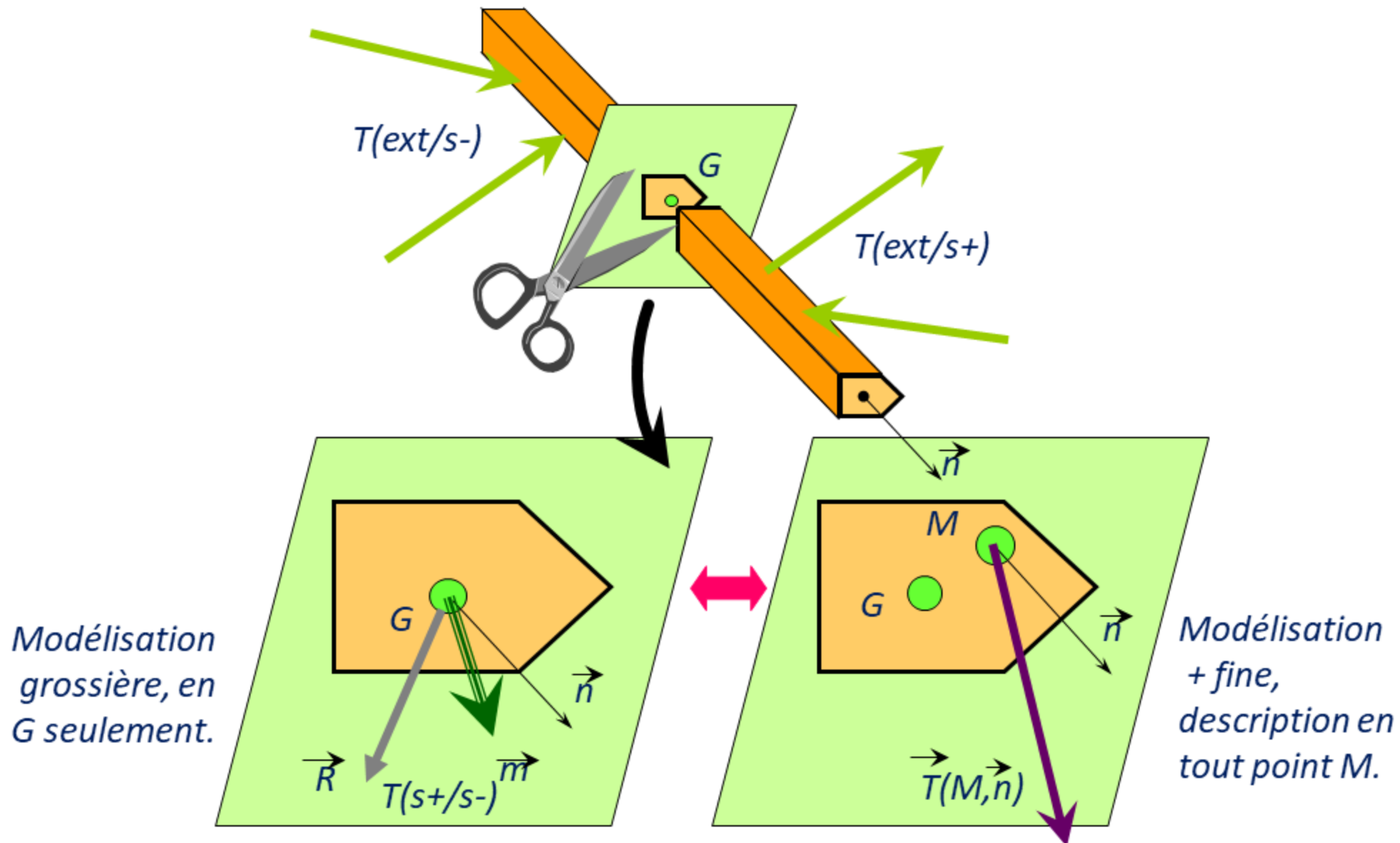
Dans le cas du solide le tronçon n'est pas déformé.

Déformation d'un tronçon

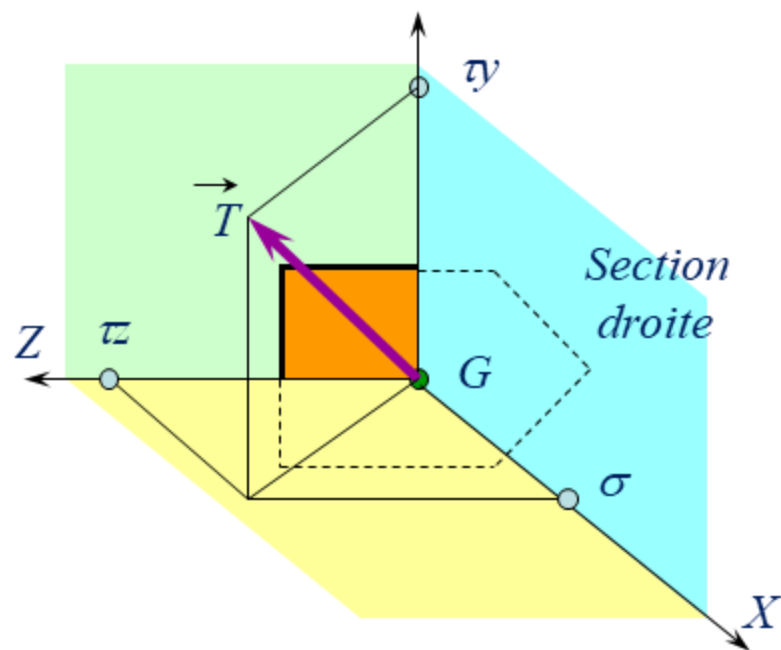


Dans le cas du corps le tronçon subit une déformation $\epsilon(x) [\%]$

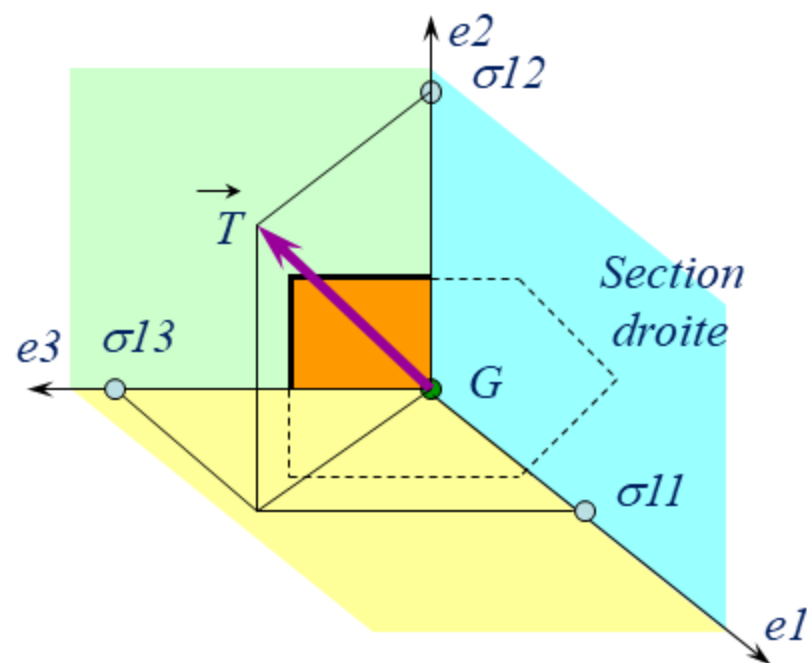
Le vecteur contrainte



Coordonnées de la contrainte

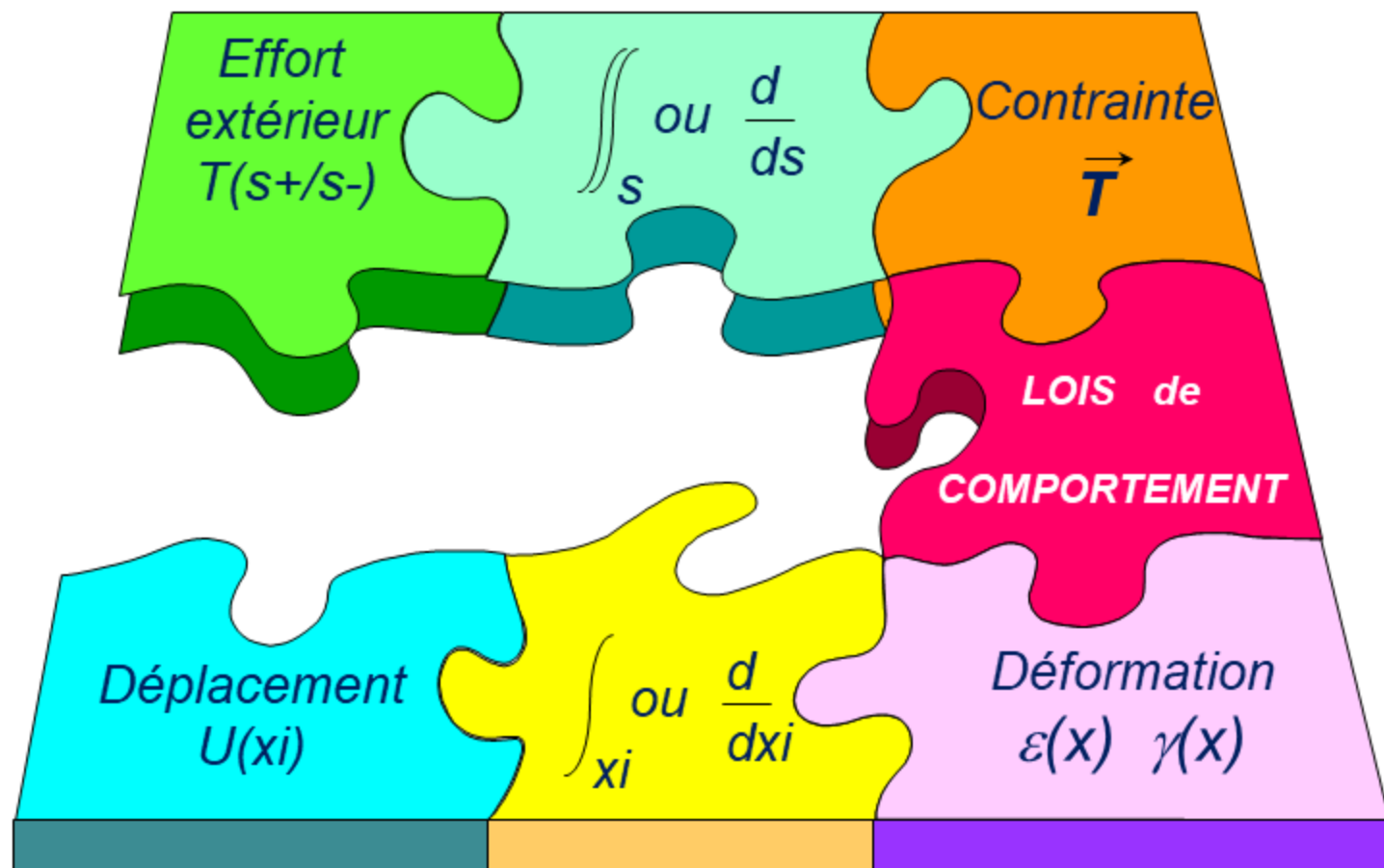


$$\vec{T} \left| \begin{array}{c} \sigma \\ \tau_y \\ \tau_z \end{array} \right.$$

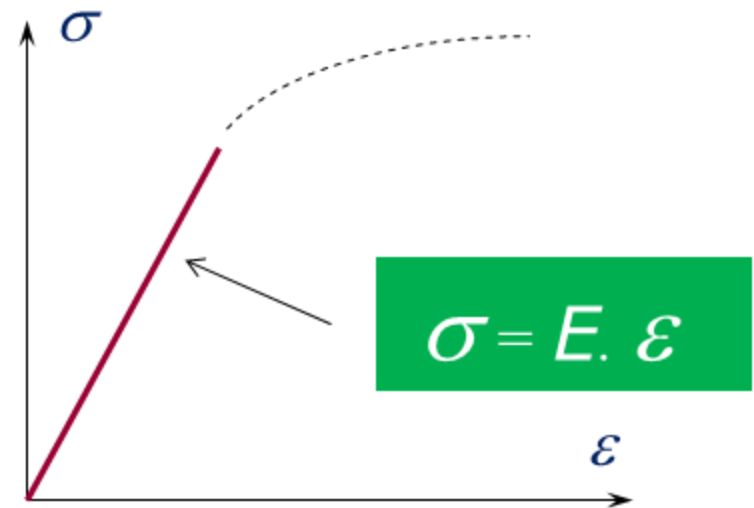
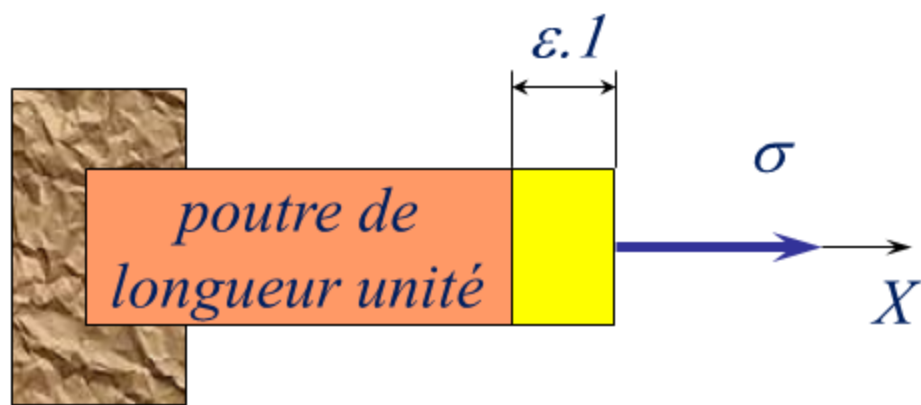


$$\vec{T} \left| \begin{array}{c} \sigma_{11} \\ \sigma_{12} \\ \sigma_{13} \end{array} \right.$$

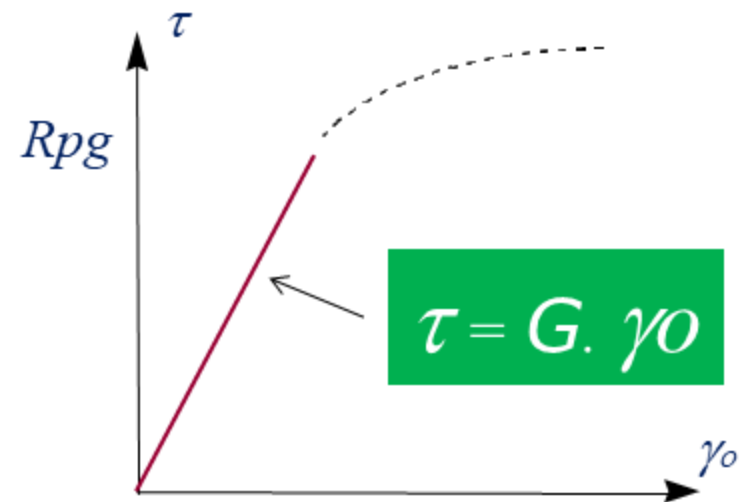
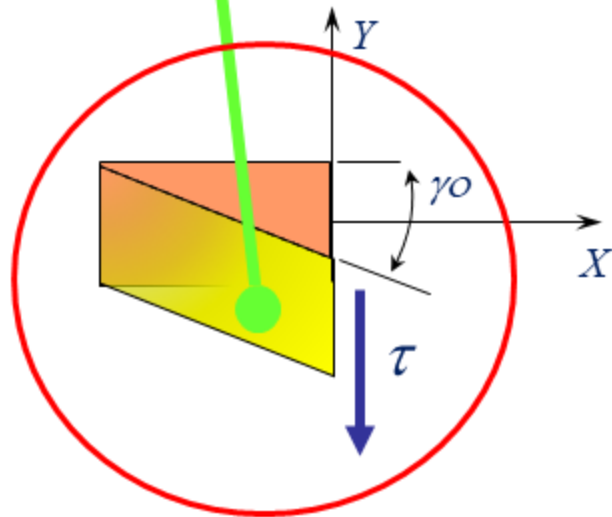
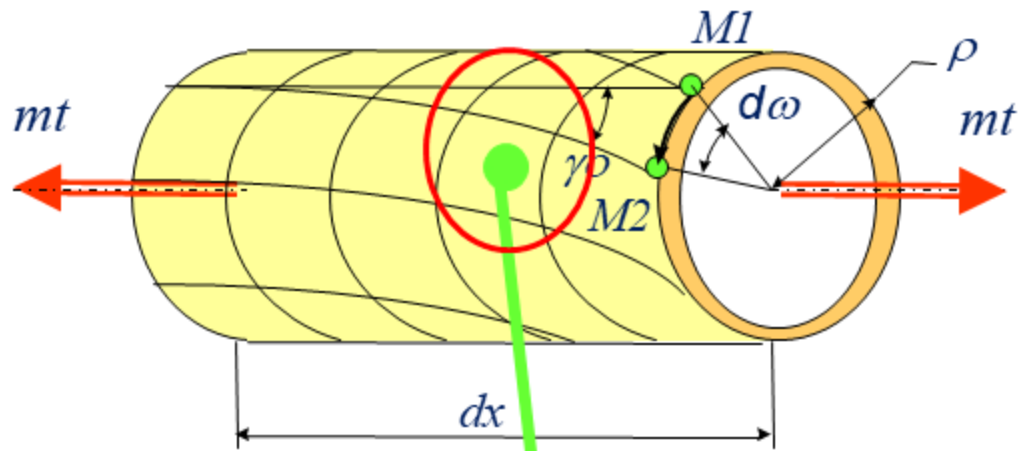
La pièce manquante



Loi de HOOKE



Loi de COULOMB



Equations d'équilibre

