

$$1. \left\{ F(3 \rightarrow 1) \right\} = \left\{ \begin{array}{l} \vec{R}(3 \rightarrow 1) \\ \vec{M}_0(3 \rightarrow 1) \end{array} \right\}$$

avec

$$\vec{R}(3 \rightarrow 1) = \iint_S \vec{F}_s(M, 3 \rightarrow 1) dS$$

$$= \int_{\theta=-d}^d \int_{r=r_1}^{r_2} (\rho \vec{z} + t \vec{u}_\theta) r dr d\theta$$

$$= \int_{\theta=-d}^d \int_{r=r_1}^{r_2} (\rho \vec{z} + \rho f \vec{u}_\theta) r dr d\theta.$$

avec  $\vec{u}_\theta = -\sin \theta \vec{x} + \cos \theta \vec{y}$

$$= d \rho (r_2^2 - r_1^2) \vec{z} + \rho f (r_2^2 - r_1^2) \sin d \vec{y}$$

$$\vec{R}(3 \rightarrow 1) = \rho (r_2^2 - r_1^2) [d \vec{z} + f \sin d \vec{y}]$$

$$\vec{M}_0(3 \rightarrow 1) = \iint_S \vec{OM} \wedge \vec{F}_s(M, 3 \rightarrow 1) dS$$

$$\frac{2}{1} \vec{M}_0(3 \rightarrow 1) = \iint_S (\rho \vec{u}_r - e \vec{z}) \wedge (\rho \vec{z} + \rho f \vec{U}_\theta) r dr d\theta.$$

$$= \int_{r=r_1}^{r_2} \int_{\theta=-d}^d \left[ e \rho f \vec{u}_r - \rho \rho \vec{u}_\theta + \rho \rho f \vec{z} \right] r dr d\theta$$

$$\vec{u}_r = \cos \theta \vec{x} + \sin \theta \vec{y}$$

$$\vec{u}_\theta = -\sin \theta \vec{x} + \cos \theta \vec{y}$$

$$\vec{M}_0(3 \rightarrow 1) = e \rho f (r_2^2 - r_1^2) \sin d \vec{x}$$

$$- \frac{2}{3} \rho (r_2^3 - r_1^3) \sin d \vec{y}$$

$$+ \frac{2}{3} \rho f d (r_2^3 - r_1^3) \vec{z}$$

2.  $\vec{M}_0(2 \rightarrow 1)$  on remplace  $e$  par  $-e$  et  $\rho$  en  $-\rho$  dans la composante normale (mais en faisant composante tangentielle inchangée) et donc

$$\vec{M}_0(2 \rightarrow 1) = \rho (r_2^2 - r_1^2) \left[ -e f \sin d \vec{x} + \frac{2}{3} (r_2 - r_1) \sin d \vec{y} + \frac{2}{3} f d (r_2^3 - r_1^3) \vec{z} \right]$$

$$\vec{M}_0(2, 3 \rightarrow 1) = \frac{4}{3} \rho (r_2^3 - r_1^3) f d \vec{z}$$

$$\vec{R}(2, 3 \rightarrow 1) = 2 \rho (r_2^2 - r_1^2) f \sin d \vec{y}$$