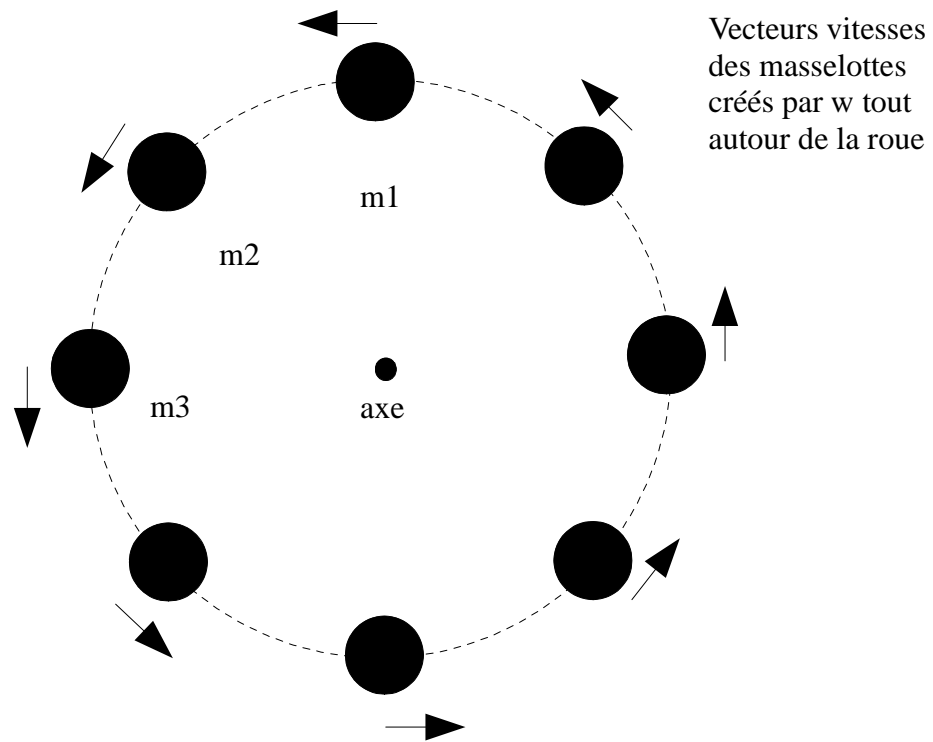
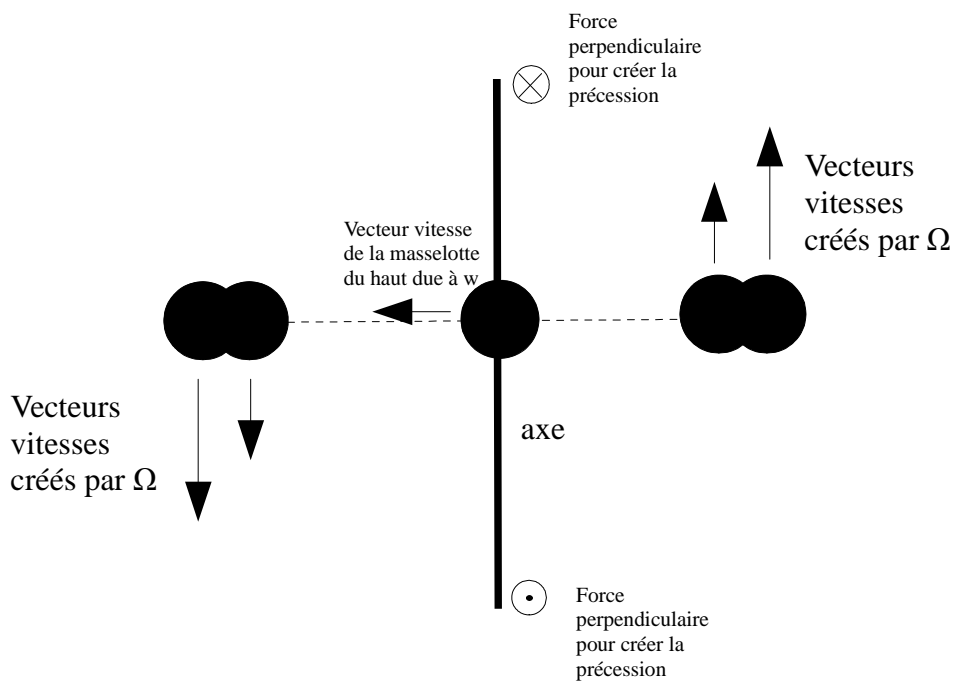


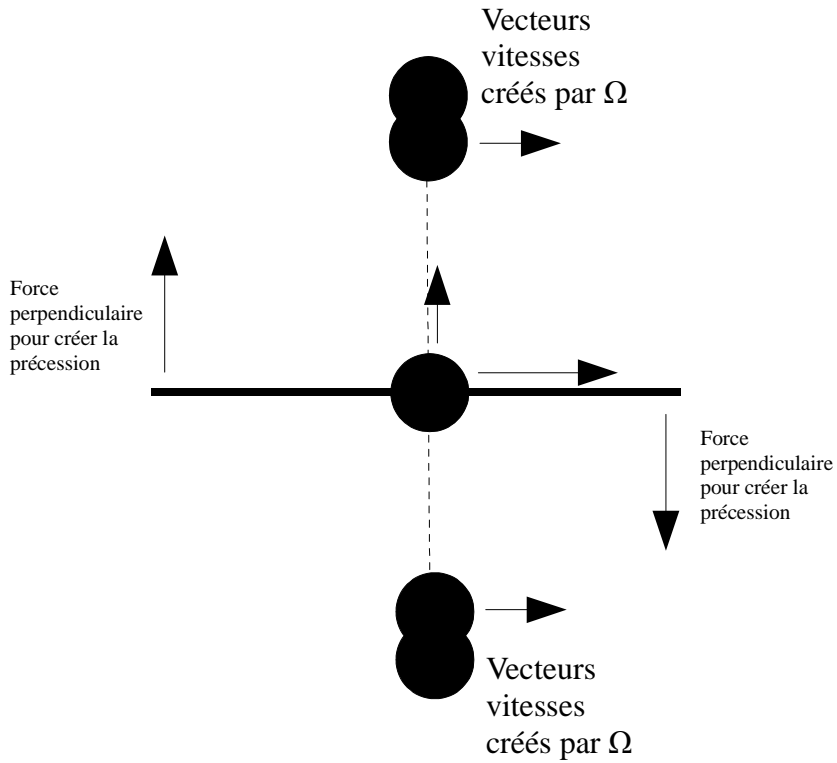
Pour plus de visibilité, j'ai dessiné un vecteur vitesse dû à  $w$  de taille petite. On considère un gyroscope en précession sur lui-même et on est à l'instant de largage des masselottes.



Vue de côté de la roue



Vue de dessus (par rapport à la vue de côté) de la roue



*Rq.: de cette vue les masselottes arrière vont vers la droite et les masselottes avant vont vers la gauche mais ces dernières ne sont pas visibles sur cette vue.*

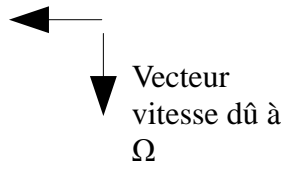
Vue de droite (par rapport à la vue de côté) de la roue

*Pour ce qui suit on prend pour référentiel la masselotte en question:*

← Il n'y a pas de vitesse due à  $\Omega$ , seulement le vecteur vitesse dû à  $w$

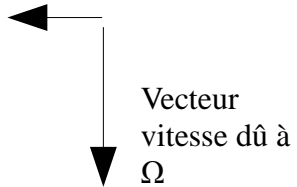
Vecteur vitesse total pour la masselotte m1 avec référentiel m1

Vecteur vitesse  
dû à  $w$



Vecteur vitesse total pour la masselotte m2 avec référentiel m2

Vecteur vitesse  
dû à  $w$



Vecteur vitesse total pour la masselotte m3 avec référentiel m3