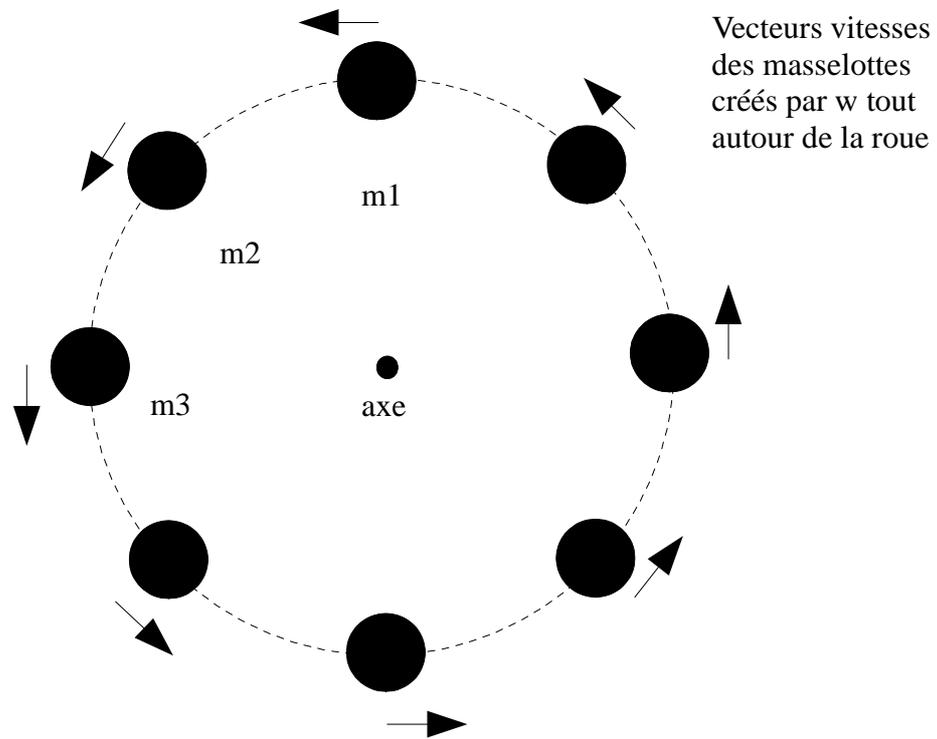
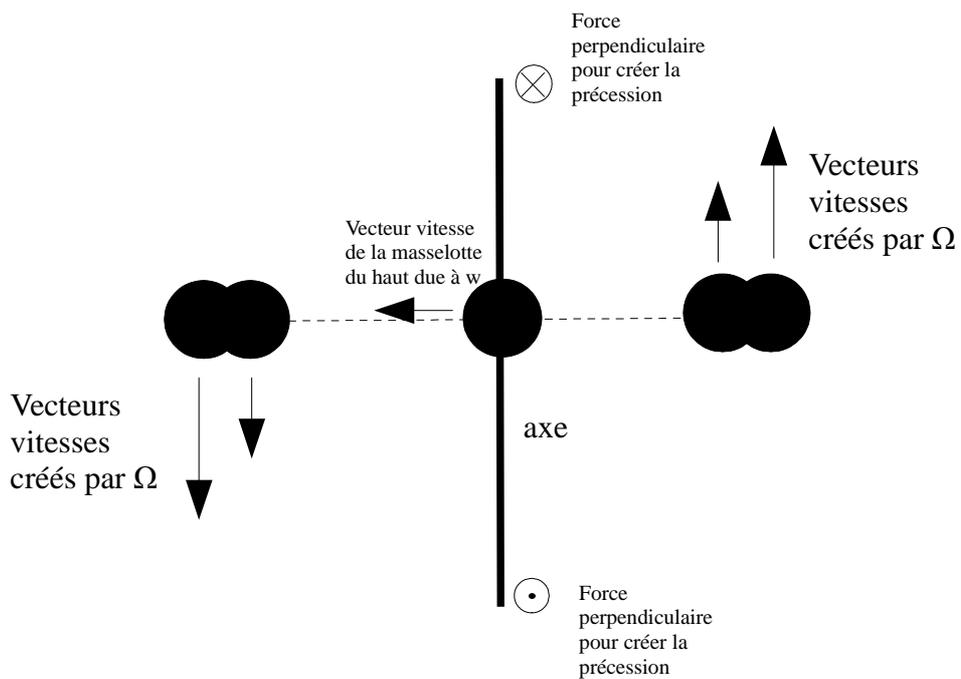


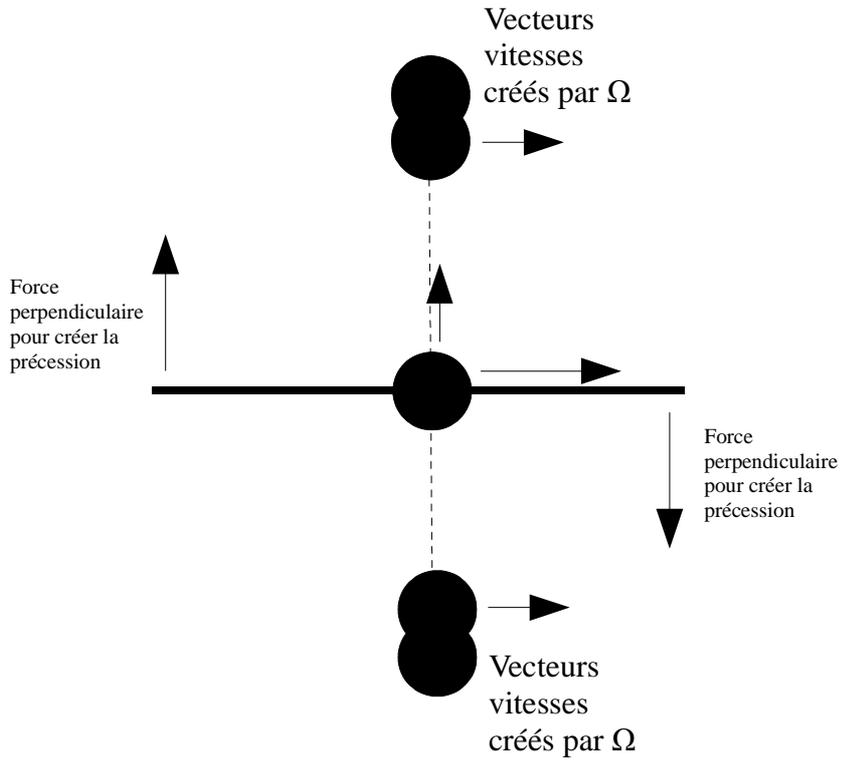
Pour plus de visibilité, j'ai dessiné un vecteur vitesse dû à w de taille petite. On considère un gyroscope en précession sur lui-même et on est à l'instant de largage des masselottes.



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.

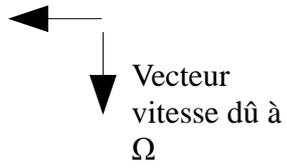
Vue de droite (par rapport à la vue de côté) de la roue

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

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

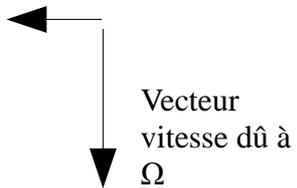
Vecteur vitesse total pour la masselotte m1 avec référentiel m1

Vecteur vitesse
dû à w



Vecteur vitesse total pour la masselotte m_2 avec référentiel m_2

Vecteur vitesse
dû à w



Vecteur vitesse total pour la masselotte m_3 avec référentiel m_3