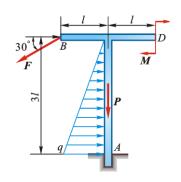
### 

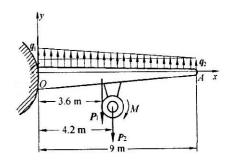
1-1、自重为 P=100kN 的 T 字形钢架 ABD,置于铅垂面内,载荷如图所示。其中转矩 M=20kN.m,拉力 F=400kN,分布力 q=20kN/m,长度 l=1m。试求固定端 A 的约束力。

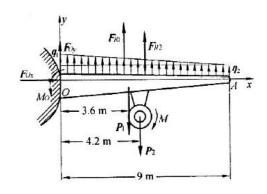


解:取 T型刚架为受力对象,画受力图.

# 
$$F_1 = \frac{1}{2}q \times 3l = 30$$
kN  
 $\sum F_x = 0$   $F_{Ax} + F_1 - F \sin 60^\circ = 0$   
 $\sum F_y = 0$   $F_{Ay} - P - F \cos 60^\circ = 0$   
 $\sum M_A = 0$   
 $M_A - M - F_1 \cdot l + F \cos 60^\circ \cdot l + F \sin 60^\circ \cdot 3l = 0$   
 $F_{Ax} = 316.4$ kN  $F_{Ay} = 300$ kN  
 $M_A = -1188$ kN · m

1-2 如图所示,飞机机翼上安装一台发动机,作用在机翼 OA 上的气动力按梯形分布:  $q_1$ =60kN/m, $q_2$ =40kN/m,机翼重  $p_1$ =45kN,发动机重  $p_2$ =20kN,发动机螺旋桨的反作用力偶矩 M=18kN.m。求机翼处于平衡状态时,机翼根部固定端 O 所受的力。

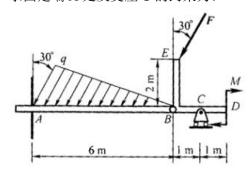




解 研究机翼,把梯 形载荷分解为一三角形载 荷与一矩形载荷,其合力 分别为

$$F_{R1}=\frac{1}{2}(q_1-q_2)\cdot 9=90$$
 kN,  $F_{R2}=9\cdot q_2=360$  kN 分别作用在距离  $O$  点  $3$  m 与  $4.5$  m 处,如图所示,由  $\Sigma X=0$ ,  $F_{Ox}=0$   $\Sigma Y=0$ ,  $F_{Oy}-P_1-P_2+F_{R1}+F_{R2}=0$   $\Sigma M_O(F)=0$ ,  $M_O-3.6P_1-4.2P_2-M+3F_{R1}+4.5F_{R2}=0$  解得  $F_{Ox}=0$ ,  $F_{Oy}=-385$  kN,  $M_O=-1$  626 kN·m

1-3 图示构件由直角弯杆 EBD 以及直杆 AB 组成,不计各杆自重,已知 q=10kN/m,F=50kN,M=6kN.m,各尺寸如图。求固定端 A 处及支座 C 的约束力。



$$\Sigma X = 0$$
,  $F_{Bx} - F \sin 30^{'} = 0$   
 $\Sigma Y = 0$ ,  $F_{By} + F_{NC} - F \cos 30^{'} = 0$   
 $\Sigma M_B(F) = 0$ ,  $F_{NC} \cdot 1 - M + 2F \sin 30^{'} = 0$ 

解得  $F_{Bx} = 25 \text{ kN}, F_{By} = 87.3 \text{ kN}, F_{NC} = -44 \text{ kN}$ 再研究 AB 梁如图(a),由

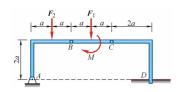
$$\Sigma X = 0, \quad -\frac{1}{2} q \cdot 6 \sin 30' + F_{Ax} - F_{Bx}' = 0$$

$$\Sigma Y = 0, \quad F_{Ay} - \frac{1}{2} q \cdot 6 \cos 30' - F_{By}' = 0$$

$$\Sigma M_A(F) = 0, \quad M_A - 2 \cdot \frac{1}{2} \cdot 6 \cdot q \cos 30' - 6F_{By}' = 0$$

解得  $F_{Ax} = 40 \text{ kN}$ ,  $F_{Ay} = 113.3 \text{ kN}$ ,  $M_A = 575.8 \text{ kN} \cdot \text{m}$ 此题也可先研究 EBD ,求得  $F_{NC}$  之后,再研究整体,求 A 处 反力,这样可减少平衡方程数,但计算量并未明显减少。

1-4 已知:如图所示结构,  $a, M=Fa, F_1=F_2=F$ , 求: A, D处约束力.



解:

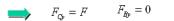
以BC为研究对象, 受力如图所示.

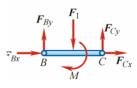
$$\sum M_{B} = 0 F_{C_{y}} \cdot 2a - F_{1}a - M = 0$$

$$\sum F_{y} = 0 F_{B_{y}} + F_{C_{y}} - F_{1} = 0$$

$$F_{Bx} = 0$$

$$\sum F_{y} = 0$$
  $F_{Ey} + F_{Cy} - F_{1} = 0$ 





以AB为研究对象,受力如图所示.

$$\sum M_{A} = 0 \quad F_{Bx}' \cdot 2a - F_{By}' \cdot 2a - F_{2}a = 0$$

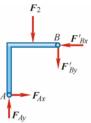
$$\sum F_{x} = 0 \qquad F_{Ax} - F_{Bx}' = 0$$

$$\sum F_{y} = 0 \qquad F_{Ay} - F_{By}' - F_{2} = 0$$

$$\sum F_{x} = 0 \qquad F_{Ax} - F_{Bx}' = 0$$

$$\sum F_{y} = 0$$
  $F_{Ay} - F_{By} - F_{2} = 0$ 

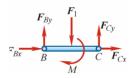
$$F_{Bx}' = F_{Ax} = \frac{1}{2} F \qquad F_{Ay} = F$$



再分析BC.

$$\sum F_{\rm x}=0 \qquad F_{\rm Cx}+F_{\rm Bx}=0$$

$$F_{Cx} = -\frac{1}{2}F$$



以AB为研究对象,受力如图所示.

$$\sum F_{x} = 0 \qquad F_{Dx} - F_{Cx}' = 0$$

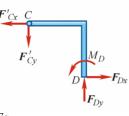
$$\sum F_{y} = 0 \qquad F_{Dy} - F_{Cy}' = 0$$

$$\sum F_x = 0 \qquad F_{Dx} - F_{Cx}' = 0$$

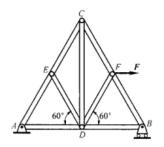
$$\sum F_y = 0 \qquad F_{Dy} - F_{Qy}' = 0$$

$$\sum M_D = 0 \quad M_D + F_{Qy}' \cdot 2a + F_{Cx}' \cdot 2a = 0$$

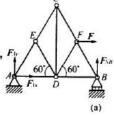
$$F_{Dx} = -\frac{1}{2}F \qquad F_{Dy} = F \qquad M_D = -Fa$$



1-5、平面桁架受力如图所示。ABC 为等边三角形,且 AD=DB。求杆 CD 的内力。



解 整体受力如图(a),由 
$$\Sigma M_A(F) = 0$$
,  $F$   $F_{NB} \cdot AB - F \cdot \frac{1}{2}AB \cdot \sin 60 = 0$ 

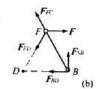


解得

$$F_{\rm NB} = \frac{\sqrt{3}}{4}F$$

将桁架截开,研究右边部分,如图(b)所示,由

$$\Sigma M_D(\mathbf{F}) = 0$$
,  $F_{FC} \cdot DB \cdot \sin 60$   
+  $F_{NB} \cdot DB - F \cdot DF \cdot \sin 60 = 0$ 



解得

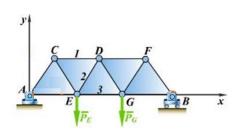
$$F_{FC} = \frac{1}{2}F$$

再研究节点 
$$C$$
 ,如图(c),由  
  $\Sigma X = 0$ ,  $(F_{CF} - F_{CE})\sin 30' = 0$ 

$$\Sigma Y = 0$$
,  $-(F_{CF} + F_{CE})\cos 30$   $-F_{CD} = 0$  解得  $F_{CD} = -\frac{\sqrt{3}}{2}F = -0.866F(E)$ 

本题最简单的解法是,首先断定 DE 杆为零杆,再截取  $\triangle BDF$  来研究,只由一个方程  $\Sigma M_B(F)=0$ ,即可解出  $F_{CD}$ ,读者 不妨一试。

1-6、如图所示的平面桁架,A 端采用铰链约束,B 端采用滚动支座约束,各杆件长度为 1m。 在节点 E 和 G 上分别作用载荷  $F_E$  =10kN,  $F_G$  =7 kN。试计算杆 1、2 和 3 的内力。



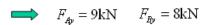
取整体,求支座约束力.

$$\sum F_{x} = 0 \qquad F_{Ax} = 0$$

$$\sum F_x = 0 \qquad F_{Ax} = 0$$

$$\sum M_B = 0 \quad 2P_E + P_G - 3F_{Ay} = 0$$

$$\sum \, F_{\rm y} \,=\, 0 \quad F_{\rm Ay} + F_{\rm By} - P_{\rm E} - P_{\rm G} = 0 \label{eq:force_force}$$



用截面法,取桁架左边部分.

$$\sum M_{E} = 0$$
  $-F_{1} \cdot 1 \cdot \cos 30^{0} - F_{Ay} \cdot 1 = 0$ 

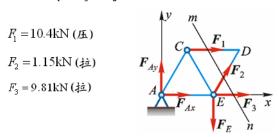
$$\sum F_{y} = 0 \qquad F_{Ay} + F_{2} \cdot \sin 60^{0} - P_{E} = 0$$
$$\sum F_{x} = 0 \qquad F_{1} + F_{3} + F_{2} \cos 60^{0} = 0$$

$$\sum F_x = 0 \qquad F_1 + F_3 + F_2 \cos 60^0 = 0$$

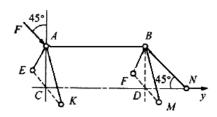
$$F_1 = 10.4$$
kN (压)

$$F_2 = 1.15$$
kN (拉)

$$F_3 = 9.81 \text{kN}$$
 (拉)



2-1 图示空间力系由 6 根桁架构成。在节点 A 上作用力 F, 此力在矩形 ABDC 平面内, 且 与铅直线成  $45^{\circ}$ 角。  $\triangle$  EAK=  $\triangle$  FBM。等腰三角形 EAK,FBM 和 NDB 在顶点 A,B 和 D 处 均为直角,又EC=CK=FD=DM。若F=10kN,求各杆的内力。



解 节点  $A \setminus B$  受力分别如图所示。对节点 A,由

$$\Sigma X = 0$$
,  $F_1 \sin 45^{\circ} - F_2 \sin 45^{\circ} = 0$ 

$$\Sigma Y = 0, \quad F_3 + F \sin 45' = 0$$

$$\Sigma Z = 0$$
,  $-F_1 \cos 45^{\circ} - F_2 \cos 45^{\circ} - F \cos 45^{\circ} = 0$ 

解得 
$$F_1 = F_2 = -5 \text{ kN}(E)$$
,  $F_3 = -7.07 \text{ kN}(E)$ 

再对节点B,由

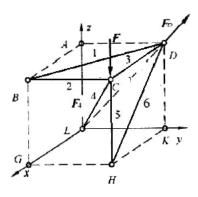
$$\Sigma X = 0$$
,  $F_4 \sin 45^{\circ} - F_5 \sin 45^{\circ} = 0$ 

$$\Sigma Y = 0$$
,  $F_6 \sin 45' - F_3' = 0$ 

$$\Sigma Z = 0$$
,  $-F_4 \cos 45' - F_5 \cos 45' - F_6 \cos 45' = 0$ 

解得 
$$F_4 = 5 \text{ kN}(拉), F_5 = 5 \text{ kN}(拉), F_6 = -10 \text{ kN}(压)$$

2-2 杆系由铰链连接,位于正方形的边和对角线上,如图所示。在节点 D 沿对角线 LD 方向作用力  $F_D$ 。在节点 C 沿 CH 边铅直向下作用力 F。如铰链 B,L 和 H 是固定的,杆重不计,求各杆的内力。



求 各杆的内力。

解 先研究节点 D,由  $\Sigma Y = 0, -F_1 \cos 45 + F_D \cos 45 = 0$   $\Sigma Z = 0, -F_6 \cos 45 + F_D \sin 45 = 0$ 

 $\Sigma X = 0$ ,  $F_1 \sin 45^{\circ} + F_3 + F_6 \sin 45^{\circ} = 0$ 

0 题 4.30 图  $F_2 = -\sqrt{2}F_2(\mathbb{R})$ 

解得  $F_1 = F_D(\dot{\underline{\mathbf{T}}}), F_6 = F_D(\dot{\underline{\mathbf{T}}}), F_3 = -\sqrt{2}F_D(\underline{\mathbf{E}})$  然后研究节点 C,由

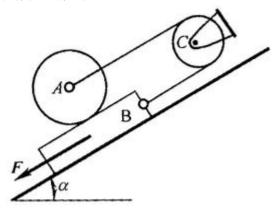
$$\Sigma X = 0, \quad -F_3 - F_4 \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{3}} \cos 45' = 0$$

$$\Sigma Y = 0, \quad -F_2 - F_4 \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{3}} \sin 45' = 0$$

$$\Sigma Z = 0, \quad -F_5 - F - F_4 \frac{1}{\sqrt{3}} = 0$$

得  $F_4 = \sqrt{6}F_D$ ,  $F_2 = -\sqrt{2}F_D$ ,  $F_5 = -(F + \sqrt{2}F_D)$ 

2-3 重为  $P_1$  = 980 N,半径为 r = 100mm 的滚子 A 与重为  $P_2$  = 490 N 的板 B 由通过定滑轮 C 的柔绳相连。已知板与斜面的静滑动摩擦因数  $f_s$  = 0.1。滚子 A 与板 B 间的滚阻系数为  $\delta$  = 0.5mm,斜面倾角  $\alpha$  = 30°,柔绳与斜面平行,柔绳与滑轮自重不计,铰链 C 为光滑的。求拉动板 B 且平行于斜面的力 F 的大小。

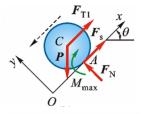


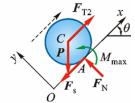
## (1)设圆柱()有向下滚动趋势,取圆柱()

$$\begin{split} \Sigma M_{A} &= 0 \\ P \sin\theta \cdot R - F_{\text{T1}} \cdot R - M_{\text{max}} &= 0 \\ \Sigma F_{y} &= 0 \quad F_{\text{N}} - P \cos\theta = 0 \\ \mathcal{K} \quad M_{\text{max}} &= \mathbf{\delta} F_{\text{N}} \\ F_{\text{T1}} &= P(\sin\theta - \frac{\mathbf{\delta}}{R} \cos\theta) \end{split}$$

设圆柱 ()有向上滚动趋势,取圆柱 ()

$$\begin{split} & \Sigma \boldsymbol{M}_{A} = \boldsymbol{0} \\ & P \sin \theta \cdot \boldsymbol{R} - \boldsymbol{F}_{\text{T2}} \cdot \boldsymbol{R} + \boldsymbol{M}_{\text{max}} = \boldsymbol{0} \\ & \Sigma \boldsymbol{F}_{y} = \boldsymbol{0} \qquad \boldsymbol{F}_{\text{N}} - P \cos \theta = \boldsymbol{0} \\ & \boldsymbol{\mathcal{R}} \qquad \boldsymbol{M}_{\text{max}} = \boldsymbol{\delta} \boldsymbol{F}_{\text{N}} \end{split}$$





$$F_{ extsf{T}_{ extsf{max}}}' = P(\sin \theta + \frac{\delta}{R} \cos \theta)$$
  $F_{ extsf{s}} \leq f_{ extsf{s}} F_{ extsf{N1}} = f_{ extsf{s}} P \cos \theta$ 

系统平衡时  $P(R\sin\theta - \delta\cos\theta) \le M_B \le P(R\sin\theta + \delta\cos\theta)$ 

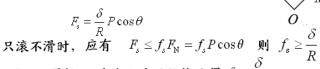
# (2)设圆柱 ()有向下滚动趋势.

$$\Sigma M_{C} = 0 F_{s} \cdot R - M_{\text{max}} = 0$$

$$\Sigma F_{y} = 0 F_{N} - P \cos \theta = 0$$

$$M_{\text{max}} = \delta F_{N}$$

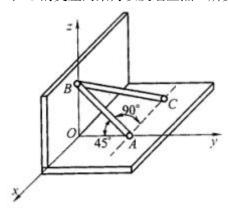
$$F_{s} = \frac{\delta}{R} P \cos \theta$$



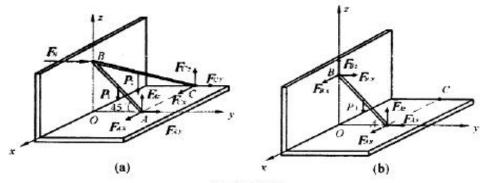
同理,圆柱 O 有向上滚动趋势时得  $f_s \ge \frac{\delta}{R}$ 

圆柱匀速纯滚时,  $f_s \ge \frac{\delta}{R}$ .

2-4 两个均质杆 AB 和 BC 分别重  $P_1$ 和  $P_2$ ,其端点 A和 C用球铰固定在水平面,另一端 B由球铰链相连接,靠在光滑的铅直墙上,墙面与 AC 平行,如图所示。如 AB 与水平线的交角为 45°, $\angle$ BAC=90°,求 A 和 C 的支座约束力以及墙上点 B 所受的压力。



解 先研究 AB 杆,受力如图(b),由



题 4.27 图

$$\Sigma M_z(\mathbf{F}) = 0, \quad -F_{Ax} \cdot OA = 0 \qquad \mathcal{F}_{Ax} = 0$$

再取 AB、CD 两杆为一体来研究,受力如图(a)所示,由

$$\Sigma M_{AC}(F) = 0$$
,  $(P_1 + P_2) \frac{AB}{2} \cos 45' - F_N \cdot AB \sin 45' = 0$ 

$$\Sigma X = 0, \quad F_{Ax} + F_{Cx} = 0$$

$$\Sigma M_{y}(F) = 0$$
,  $F_{Cz} \cdot AC - P_{2} \frac{1}{2} \cdot AC = 0$ 

$$\Sigma Z = 0$$
,  $F_{Az} + F_{Cz} - P_1 - P_2 = 0$ 

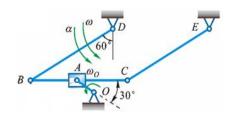
$$\Sigma M_z(F) = 0, \quad -(F_{Ax} + F_{Cx}) \cdot OA - F_{Cy} \cdot AC = 0$$

$$\Sigma Y = 0, \quad F_{Ay} + F_{Cy} + F_N = 0$$

$$F_N = \frac{1}{2}(P_1 + P_2), F_{Cx} = 0, F_{Cx} = \frac{1}{2}P_2,$$

$$F_{Az} = P_1 + \frac{1}{2}P_2, F_{Cy} = 0, F_{Ay} = -\frac{1}{2}(P_1 + P_2)$$

3-1 已知:如图所示平面机构中,曲柄 OA=r,以匀角速度  $\omega_0$  转动。套筒 A 沿 BC 杆滑动。 BC=DE,且 BD=CE=l。求图示位置时,杆 BD 的角速度  $\omega$  和角加速度  $\alpha$  。



1. 动点: 滑块A 动系: BC杆

绝对运动:圆周运动(O点) 相对运动: 直线运动 (BC)

牵连运动: 平移

2.速度



$$v_{\rm r} = v_{\rm e} = v_{\rm a} = r\omega_{\rm O}$$

$$\omega_{BD} = \frac{v_{\rm e}}{BD} = \frac{r\omega_{O}}{l}$$

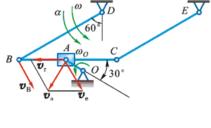
3.加速度

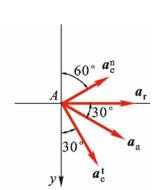
$$egin{aligned} ar{a}_{\mathrm{a}} &= ar{a}_{\mathrm{e}}^{\mathrm{t}} + ar{a}_{\mathrm{e}}^{\mathrm{n}} + \ ar{a}_{\mathrm{r}} \ & ext{ } ag{r}$$
 大小  $r\omega_{\mathcal{O}}^2$  ?  $l\omega_{\mathcal{B}\mathcal{D}}^2$  ?

沿火轴投影

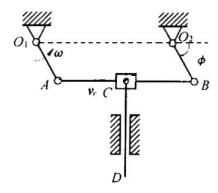
$$a_{\rm a} \sin 30^{\circ} = a_{\rm e}^{\rm t} \cos 30^{\circ} - a_{\rm e}^{\rm n} \sin 3$$
  
$$a_{\rm e}^{\rm t} = \frac{(a_{\rm a} + a_{\rm e}^{\rm n}) \sin 30^{\circ}}{\cos 30^{\circ}} = \frac{\sqrt{3}\omega_{O}^{2}r(l+r)}{3l}$$

$$\alpha_{\rm BD} = \frac{a_{\rm e}^{\rm t}}{BD} = \frac{\sqrt{3}\omega_{\rm O}^2 r(l+r)}{3l^2}$$



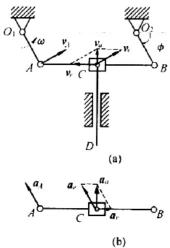


图示铰链四边形机构中, $O_1A = O_2B = 100$ mm,又 $O_1O_2 = AB$ ,杆 $O_1A$ 以等角速度  $\omega$ =2rad/s 绕轴 $O_1$ 转动。杆 AB 上有一套筒 C,此套筒与杆 CD 相铰接。机构的各部件都在同 一铅直面内。求当Φ=60°时杆CD的速度和加速度。(15分)

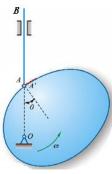


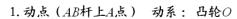
解 取 CD 杆上的点 C 为动点, AB 杆为动系, 对动点作速度 分析和加速度分析, 如图(a)、(b)所示, 图中

$$v_a = v_e + v_r$$
,  $v_e = v_A$ 
 $a_a = a_e + a_r$ ,  $a_e = a_A$ 
式中  $v_A = O_1 A \cdot \omega = 0.2 \text{ m/s}$ 
 $a_A = O_1 A \cdot \omega^2 = 0.4 \text{ m/s}^2$ 
解出杆 CD 的速度、加速度为
 $v_a = v_A \cos \varphi = 0.1 \text{ m/s}$ 
 $a_a = a_A \sin \varphi = 0.3464 \text{ m/s}^2$ 



4-1 已知: 如图所示凸轮机构中,凸轮以匀角速度  $\omega$ 绕水平 O 轴转动,带动直杆 AB 沿铅直线上、下运动,且 O,A,B 共线。凸轮上与点 A 接触的点为 A,图示瞬时凸轮轮缘线上点 A 的曲率半径为  $\rho_A$ ,点 A 的法线与 OA 夹角为  $\theta$ ,OA=l。求该瞬时 AB 的速度及加速度。(15 分)





绝对运动: 直线运动 (AB)

相对运动: 曲线运动(凸轮外边缘)

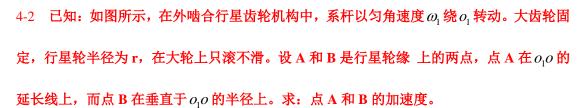
牵连运动: 定轴转动(O轴)

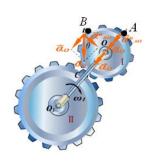
2. 速度 
$$\vec{v}_a = \vec{v}_e + \vec{v}_r$$
 大小 ?  $\omega l$  ? 方向  $\checkmark$   $\checkmark$ 

$$v_{a} = v_{e} \tan \theta = \omega l \tan \theta$$
  $v_{r} = \frac{v_{e}}{\cos \theta} = \frac{\omega l}{\cos \theta}$ 

3. 加速度 
$$\vec{a}_{a} = \vec{a}_{e} + \vec{a}_{r}^{t} + \vec{a}_{r}^{n} + \vec{a}_{c}$$
 大小 ?  $\omega^{2}l$  ?  $v_{r}^{2}/\rho_{A}$   $2\omega v_{r}$  方向  $\checkmark$   $\checkmark$   $\checkmark$ 

沿刊轴投影 
$$a_{\rm a}\cos\theta = -a_{\rm e}\cos\theta - a_{\rm r}^{\rm n} + a_{\rm C}$$
 
$$a_{\rm a} = -\omega^2 l \left(1 + \frac{l}{\rho_{\rm A}\cos^3\theta} - \frac{2}{\cos^2\theta}\right)$$





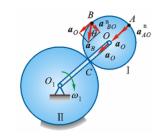
解:

1.轮 I作平面运动,瞬心为 C。

$$\omega_2 = \frac{v_O}{r} = \frac{\omega_1 l}{r}$$
  $\alpha = \frac{d\omega_2}{dt} = 0$ 

2. 选基点为 0

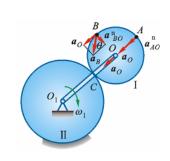
$$\begin{aligned} a_A &= a_O + a_{AO}^{\text{n}} \\ &= l \alpha_1^2 + \frac{l^2}{r} \alpha_1^2 \\ &= l \alpha_1^2 (1 + \frac{l}{r}) \end{aligned}$$



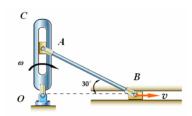
3. 
$$\vec{a}_{B} = \vec{a}_{O} + \vec{a}_{BO}^{t} + \vec{a}_{BO}^{n}$$
  
大小?  $l\omega_{1}^{2}$  0  $r\omega_{2}^{2}$   
方向?  $J$   $J$ 

$$a_{B} = \sqrt{a_{O}^{2} + \left(a_{BO}^{n}\right)^{2}}$$
$$= l\alpha_{1}^{2} \sqrt{1 + \left(\frac{l}{r}\right)^{2}}$$

$$\theta = \arctan \frac{a_O}{a_{PO}^n} = \arctan \frac{r}{l}$$



4-3 已知: ( 科氏加速度 ) 如图所示平面机构,AB 长为 l,滑块 A 可沿摇杆 OC 的长槽滑动。摇杆 OC 以匀角速度  $\omega$ 绕轴 O 转动,滑块 B 以匀速  $v = l\omega$  沿水平导轨滑动。图示瞬时 OC 铅直,AB 与水平线 OB 夹角为 OC 。求:此瞬时 OC 积有,



解: 速度分析

1. 杆AB作平面运动,基点为B。

$$\vec{v}_A = \vec{v}_B + \vec{v}_{AB}$$

2. 动点: 滑块 A, 动系: OC杆

$$ec{v}_A = ec{v}_e + ec{v}_r = ec{v}_B + ec{v}_{AB}$$
  
大小  $\omega \cdot OA$  ?  $l\omega$  ?

$$v_{AB} = 2(v_B - v_e) = l\omega$$
  $\omega_{AB} = \frac{v_{AB}}{l} = \omega$ 

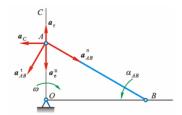
沿立方向投影

$$v_{\rm r} = v_{AB} \cos 30^{\circ} = \frac{\sqrt{3}}{2} l \omega$$

加速度分析

$$\begin{split} \vec{a}_{A} &= \vec{a}_{B} + \vec{a}_{AB}^{\,\mathrm{t}} + \vec{a}_{AB}^{\,\mathrm{n}} \\ \vec{a}_{A} &= \vec{a}_{e}^{\,\mathrm{t}} + \vec{a}_{e}^{\,\mathrm{n}} + \vec{a}_{\mathrm{r}} + \phantom{-} \vec{a}_{C} = \vec{a}_{B} + \vec{a}_{AB}^{\,\mathrm{t}} + \vec{a}_{AB}^{\,\mathrm{n}} \\ \\ \not$$
大小  $\phantom{+} 0 \phantom{+} \frac{l\omega^{2}}{2} \phantom{+} ? \phantom{+} 2\omega v_{\mathrm{r}} \phantom{+} 0 \phantom{+} ? \phantom{+} \omega_{AB}^{2} l \\ \\ \not$ 方向  $\phantom{+} \checkmark \phantom{+} \checkmark$ 

沿 $\bar{a}_{C}$ 方向投影 $a_{C} = a_{AB}^{\rm t} \sin 30^{\circ} - a_{AB}^{\rm n} \cos 30^{\circ}$   $a_{AB}^{\rm t} = 3\sqrt{3}l\,\omega^{2}$   $\alpha_{AB} = \frac{a_{AB}^{\rm t}}{AB} = 3\sqrt{3}\omega^{2}$ 



5-1 如图所示均质圆盘,质量为 m、半径为 R,沿地面纯滚动,角加速为 $\omega$ 。求圆盘对图中 A, C 和 P 三点的动量矩。



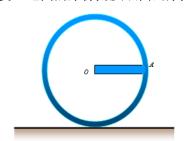
解: 点 C 为 质 心 
$$L_C = J_C \omega = \frac{mR^2}{2} \omega$$

平行轴定理:  $J_P = \frac{mR^2}{2} + mR^2$ 

或 点 P 为 瞬 心  $L_P = J_P \omega = \frac{3mR^2}{2} \omega$ 
 $L_P = m v_C R + L_C = mR^2 \omega + \frac{1}{2} mR^2 \omega = \frac{3mR^2}{2} \omega$ 

$$L_A = Rmv_C \sin 45 + L_C = \frac{\sqrt{2}}{2} mR^2 \omega + \frac{1}{2} mR^2 \omega = \frac{(\sqrt{2} + 1)mR^2}{2} \omega$$

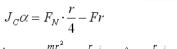
5-2 ( 动量矩定理 ) 已知: 如图所示均质圆环半径为r,质量为m,其上焊接刚杆 OA,杆长为r,质量也为m。用手扶住圆环使其在 OA 水平位置静止。设圆环与地面间为纯滚动。求:放手瞬时,圆环的角加速度,地面的摩擦力及法向约束力。(15)



整体质心为C, 其受力如图所示

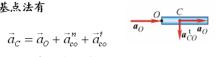
建立平面运动微分方程

$$2ma_{Cx} = F_s$$
$$2ma_{Cy} = 2mg - F_N$$



其中: 
$$J_c = \frac{mr^2}{12} + m(\frac{r}{4})^2 + mr^2 + m(\frac{r}{4})^2 = \frac{29}{24}mr^2$$

由求加速度基点法有



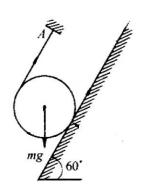
$$\vec{a}_{\mathcal{C}} = \vec{a}_{\mathcal{O}} + \vec{a}_{co}^n + \vec{a}_{co}^t$$

投影到水平和铅直两个方向

$$a_{\mathrm{Cx}}=a_{\mathrm{O}}=r\alpha$$
 
$$a_{\mathrm{Cy}}=a_{\mathrm{CO}}^{\mathrm{t}}=\frac{1}{4}r\alpha$$
 
$$\alpha=\frac{3}{20}\frac{g}{r}$$
 順时针

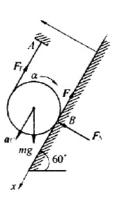
$$F_s = \frac{3}{10} mg \qquad F_N = \frac{77}{40} mg$$

5-3 11-23 ( 动量矩定理 ) 均质圆柱体的质量为 m,半径为 r,放在倾角为 60°的斜面上, 一细绳绕在圆柱体上,其一端固定在 A 点,此绳和 A 点相连部分与斜面平行,如图所示。 如圆柱体与斜面间的东摩擦因数为 f=1/3, 求圆柱体的加速度。(15)

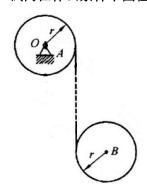


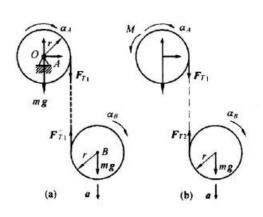
解 圆柱受力与运动分析如图,平面 运动微分方程为

$$ma_C = mg \sin 60^\circ - F - F_T$$
 $0 = F_N - mg \cos 60^\circ$ 
 $\frac{1}{2}mr^2\alpha = (F_T - F)r$ 
式中  $F = fF_N, \quad a_C = r\alpha$ 
解得  $a_C = 0.355g$ 



5-4 11-28 ( 动量矩定理 ) 均质圆柱体 A 和 B 的质量均为 m,半径均为 r, 一细绳缠在绕固定轴 0 转动的圆柱 A 上,绳的另一端绕在圆柱 B 上,直线绳段铅垂,如图所示。不计摩擦。求:(1) 圆柱体 B 下落时质心的加速度;(2) 若在圆柱体 A 上作用一逆时针转向力偶矩 M,试问在什么条件下圆柱体 B 的质心加速度将向上。— ( 15 分 )





解 (1)两轮的受力与运动分析分别如图(a),

$$\frac{1}{2}mr^2\alpha_A = rF_{T1}$$

对 B轮,有

$$ma = mg - F_{T1}$$

$$\frac{1}{2}mr^{2}\alpha_{B}=rF_{T1}$$

以轮与直绳相切点为基点,则轮心 B 的加速度  $a = r\alpha_A + r\alpha_B$ 

解得

$$a = \frac{4}{5}g$$

(2)再分别对两轮作受力与运动分析如图(b)

$$\frac{1}{2}mr^2\alpha_A = -M + rF_{T2}$$

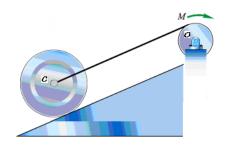
对 B轮,有

$$ma_{B} = mg - F_{T2}'$$

$$\frac{1}{2}mr^2\alpha_B = rF_{T2}$$

依然有运动学关系  $a_B = ra_A + ra_B$ , (但  $a_A \neq a_B$ ) 令  $a_B < 0$ ,可解得圆柱体 B 的质心加速度向上的条件:

6-1 已知: 轮 O 的半径为 R1, 质量为 m1, 质量分布在轮缘上; 均质轮 C 的半径为 R2, 质量为 m2 , 与斜面纯滚动, 初始静止 。斜面倾角为  $\theta$  ,轮 O 受到常力偶 M 驱动。 轮心 C 走过路程 s 时的速度和加速度。( 15 分 )



解: 轮C与轮O共同作为一个质点系

$$W_{12} = M\varphi - m_2 gs \sin\theta \qquad T_1 = 0$$

$$T_2 = \frac{1}{2} (m_1 R_1^2) \omega_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 + \frac{1}{2} (\frac{1}{2} m_2 R_2^2) \omega_2^2 \qquad \omega_1 = \frac{v_C}{R_1}, \omega_2 = \frac{v_C}{R_2}$$

$$W_{12} = T_2 - T_1$$

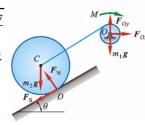
$$M\varphi - m_2 g s \sin \theta = \frac{v_c^2}{4} (2m_1 + 3m_2)$$
 (a)

$$M \varphi - m_2 g s \sin \theta = \frac{v_C^2}{4} (2m_1 + 3m_2)$$

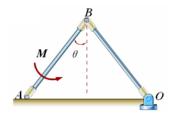
$$\varphi = \frac{s}{R_1} \quad v_C = 2\sqrt{\frac{(M - m_2 g R_1 \sin \theta) s}{R_1 (2m_1 + 3m_2)}}$$

式(a)是函数关系式,两端对t求导,得

$$\begin{split} \frac{1}{2}(2m_{1}+3m_{2})v_{c}a_{c} &= M\frac{v_{c}}{R_{1}}-m_{2}gv_{c}\sin\theta \\ a_{c} &= \frac{2}{(2m_{1}+3m_{2})R_{1}}\frac{(M-m_{2}gR_{1}\sin\theta)}{(2m_{1}+3m_{2})R_{1}} \end{split}$$

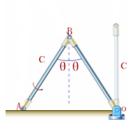


6-2 已知均质杆 OB=AB=l, 质量均为 m, 在铅垂面内运动,AB 杆上作用一不变的力偶矩 M, 系统初始静止,不计摩擦。求当端点 A 运动到与端点 O 重合时的速度。 ( 15 分 )



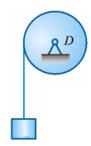
解:

$$\begin{split} &\omega_{AB}=\omega_{BO}\\ &\upsilon_{C}=\upsilon_{B}+\upsilon_{BC}=l\omega_{BO}+\frac{1}{2}l\omega_{AB}=\frac{3}{2}l\omega_{AB}\\ &\upsilon_{A}=\upsilon_{B}+\upsilon_{EA}=l\omega_{BO}+l\omega_{AB}=2l\omega_{AB}\\ &T_{2}=T_{AB}+T_{OB}=\frac{1}{2}mv_{C}^{2} \quad ^{\omega}\\ &+\frac{1}{2}J_{C}\omega_{AB}^{2}+\frac{1}{2}J_{0}\omega_{OB}^{2}=\frac{4}{3}ml^{2}\omega_{AB}^{2}\\ &\sum W=T_{2}-T_{1}\\ &\omega_{AB}=\frac{1}{2l}\sqrt{\frac{3}{m}\big[M\theta-mgl(1-\cos\theta)\big]} \end{split}$$



**提问**:是否可以利用求导求此瞬时的角加速度? ( $\theta$ 与 $\omega$ 没有必然联系,角度不是时间的函数。)

6-3 已知: 重物 m, 以 v 匀速下降,钢索刚度系数为 k。求轮 D 突然卡住时,钢索的最大张力.\_\_\_\_(15 分)

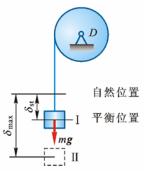


# 解: 卡住前

$$\delta_{st} = \frac{mg}{k}$$
 
$$F = k\delta_{st} = mg = 2.45 \text{kN}$$

#### 卡住后

取重物平衡位置I为重力和弹性力的 零势能点。则在I和II的势能分别为



$$\begin{split} V_{\mathrm{1}} &= 0 \\ V_{\mathrm{2}} &= \frac{k}{2} \left( \left. \delta_{\mathrm{max}}^{\phantom{\mathrm{a}} 2} - \left. \delta_{\mathrm{s}t}^{\phantom{\mathrm{a}} 2} \right. \right) - m g \left( \left. \delta_{\mathrm{max}}^{\phantom{\mathrm{a}}} - \left. \delta_{\mathrm{s}t}^{\phantom{\mathrm{a}}} \right. \right) \right. \\ T_{\mathrm{1}} &= \frac{1}{2} m \upsilon^{2}, T_{\mathrm{2}} = 0 \end{split}$$

由 
$$T_1 + V_1 = T_2 + V_2$$
 有

$$\frac{1}{2} m v^2 + 0 = 0 + \frac{k}{2} \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}}^2 - \left. \mathcal{S}_{\text{st}}^2 \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right. \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \right. \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{max}} - \mathcal{S}_{\text{st}} \right) \right] \\ \left. - m g \left( \left. \mathcal{S}_{\text{m$$

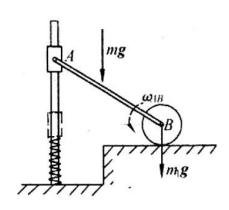
$$\operatorname{PP} \quad \delta_{\max}^{2} - 2 \delta_{\operatorname{st}} \delta_{\max} + \left( \delta_{\operatorname{st}}^{2} - \frac{v^{2}}{g} \delta_{\operatorname{st}} \right) = 0$$

得 
$$\delta_{\text{max}} = \delta_{\text{st}} \left( 1 \pm \sqrt{\frac{v^2}{g \delta_{\text{st}}}} \right)$$

$$F_{\rm max} \, = k \, \delta_{\rm max} \, = \, k \, \delta_{\rm st} \left( 1 + \sqrt{\frac{v^2}{g \, \delta_{\rm st}}} \, \right) = m \, g \left( 1 + \frac{v}{g} \, \sqrt{\frac{k}{m}} \, \right)$$

6-4 已知均质杆 AB 的质量 m=4kg,长 l=600mm,均匀圆盘 B 的质量为 6kg,半径为 r=600mm,作纯滚动。弹簧刚度为 k=2N/mm,不计套筒 A 及弹簧的质量。连杆在与水平面成  $30^\circ$ 角时无初速释放。求(1)当 AB 杆达水平位置而接触弹簧时,圆盘与连杆的角速度;(2)弹簧的最

大压缩量 $\delta_{ ext{max}}$ 。 <u>(15分)</u>



解(1)该系统初始静止, 动能为 0; AB 杆达水平位置时, B 点是 AB 杆的速度瞬心, 圆盘的角速度  $\omega_B=0$ , 设杆的角速度为  $\omega_{AB}$ , 由动能定理, 得

$$\frac{1}{2} \cdot \frac{1}{3} m l^2 \omega_{AB}^2 - 0 = mg \cdot \frac{l}{2} \sin 30^\circ$$

解得连杆的角速度  $\omega_{AB} = 4.95 \text{ rad/s}$ 

(2) AB 杆达水平位置接触弹簧时,系统的动能为  $T_1$ ,弹簧达到最大压缩量  $\delta_{\max}$  的瞬时,系统再次静止,动能  $T_2=0$ ,由

得 
$$T_2 - T_1 = W_{12}$$
 得 
$$0 - \frac{1}{6}ml^2\omega_{AB}^2 = -\frac{k}{2}\delta_{\max}^2 + mg\frac{\delta_{\max}}{2}$$
 解得 
$$\delta_{\max} = 87.1 \text{ mm}$$