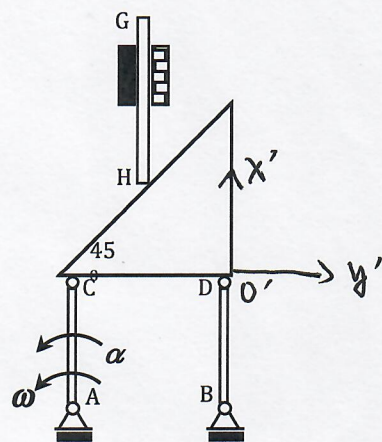
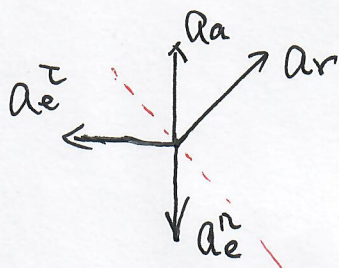


1. 图示机构中, 杆 AC 与 BD 长均为 r 带动三角形板运动, 进而推动直杆 GH。图示时刻 AC 位置铅直, 角速度 ω , 角加速度 α 。试求此时 GH 杆的速度和加速度。

解: 三角形平动 建立动系, 动点为 H
速度
 $\vec{V}_a = \vec{V}_e + \vec{V}_r$
 $V_e = \omega r$
 $V_a = \omega r$
 $V_r = \sqrt{2} \omega r$



加速度 $a_a = a_e + a_r$ 平动无科氏加速度.



$$a_e^n = \omega^2 r$$

$$a_e^t = \alpha r$$

其中 a_r 与 a_a 大小未知, 沿着与 a_r 垂直的方向进行分解, 可得.

$$a_a \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = a_e^t \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} - a_e^n \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\begin{aligned} \text{所以 } a_a &= a_e^t - a_e^n \\ &= \alpha r - \omega^2 r. \end{aligned}$$

(合成运动).

2. 折杆 OAB 以 ω 、 α 绕 O 转动, 设 $OA=r$, $OA \perp AB$, 若以套筒 D 为动点, 折杆 OAB 为动系, 求图示瞬时套筒 D 的牵连速度、相对速度、科氏加速度和绝对加速度。

解: 建立如图 $Ox'y'$ 动系, 动系绕轴转动

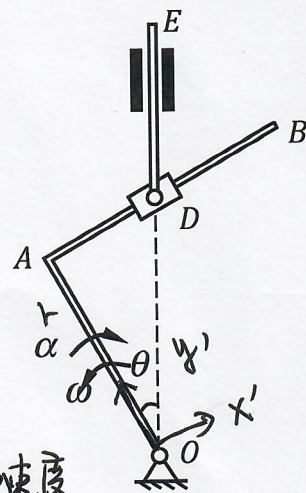
D 为动点

$$\vec{V}_a = \vec{V}_e + \vec{V}_r$$

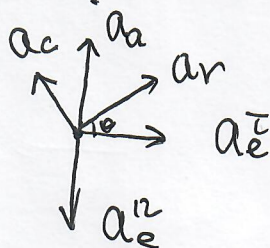
$$V_e = \omega |OD| = \frac{\omega r}{\cos \theta}$$

$$V_a = V_e \tan \theta = \frac{\omega r \sin \theta}{\cos^2 \theta}$$

$$V_r = \frac{V_e}{\cos \theta} = \frac{\omega r}{\cos \theta}$$



加速度 $\vec{a}_a = \vec{a}_e + \vec{a}_r + \vec{a}_c$ 有科氏加速度.



$$a_e^n = \omega^2 |OD| = \frac{\omega^2 r}{\cos \theta}$$

$$a_e^t = \alpha |OD| = \frac{\alpha r}{\cos \theta}$$

a_r 未知

$$a_c = 2\omega V_r = \frac{2\omega^2 r}{\cos^2 \theta}$$

a_a 未知

沿与 a_r 垂直方向分解可得.

$$a_a \cos \theta = -a_e^n \cos \theta - a_e^t \sin \theta + a_c$$

得
$$a_a = -\frac{\omega^2 r}{\cos \theta} + \frac{2\omega^2 r}{\cos^2 \theta} - \frac{\alpha r \sin \theta}{\cos^2 \theta}$$

3. 图示机构中, 杆 AC 长 $0.5l$, CD 、 BD 长为 l , 杆 AC 以匀角速度 ω 带动等腰直角三角形板 CDE 运动。图示时刻 AC 和 BD 位置均铅直, 试求此时三角形板上点 E 的速度和加速度。

解: C 、 D 速度如图所示

因此 CDE 瞬时平动

$$V_E = V_D = V_C = \frac{\omega l}{2}$$

$$CDE \quad \omega_0 = 0$$

C 点加速度

$$a_C^n = \omega^2 \cdot \frac{l}{2}$$



以 C 点分析 E 点加速度

$$a_{CE}^T$$

$$a_{CE}^n = 0 \quad \text{这里就不标了}$$

$$a_{CE}^T = \alpha \cdot \sqrt{2}l \quad \alpha \text{ 是 } CDE \text{ 角加速度}$$

$$a_C^n$$

D 点加速度

$$a_D^T$$

$$a_D^T \text{ 未知}$$

$$a_D^n = \frac{V_D^2}{l} = \frac{\omega^2 l}{4}$$

$$a_D^n$$

以 D 为基点分析 E 加速度

$$a_D^T$$

$$a_{DE}^T$$

$$\text{同样 } a_{DE}^n = 0 \quad \text{这里也没画。}$$

$$a_D^n$$

$$a_D^n$$

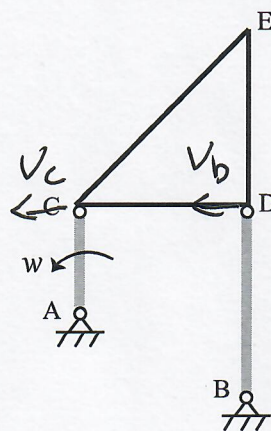
$$\vec{a}_E^n + \vec{a}_{CE}^T = \vec{a}_D^n + \vec{a}_{DE}^T + \vec{a}_C$$

沿垂直方向分解可得 $a_E^n - \alpha \cdot \sqrt{2}l \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = a_D^n$

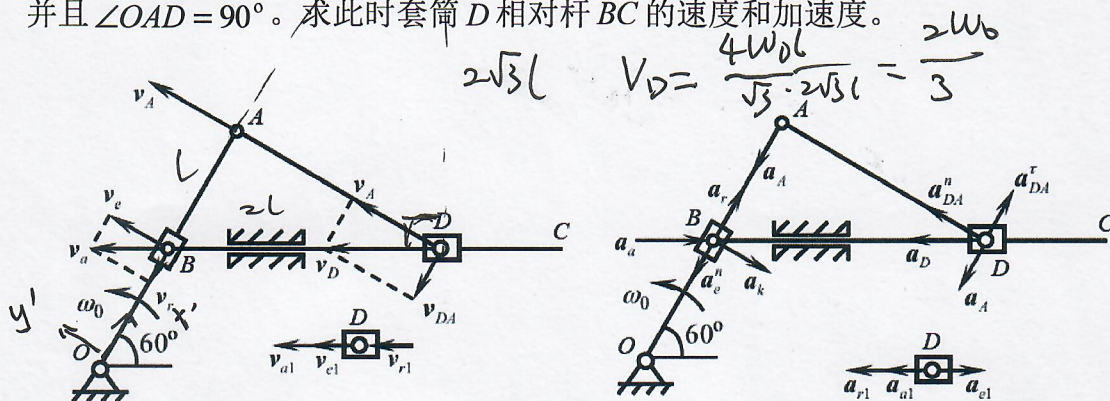
得 $\alpha = \frac{\omega^2}{4}$

所以 E 加速度: 水平分量为 $\alpha \cdot \sqrt{2}l \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{\omega^2 l}{4}$ 向左

垂直分量为 $\frac{\omega^2 l}{4}$ 向下



4. 平面机构的曲柄 OA 长为 $2l$ ，以匀角速度 ω_0 绕 O 轴转动。图示位置时， $AB = BO$ ，并且 $\angle OAD = 90^\circ$ 。求此时套筒 D 相对杆 BC 的速度和加速度。



解：B 为动点，固定在 OA 转动系 $Ox'y'$ ，如上图所示。 $\vec{V}_B = \vec{V}_e + \vec{V}_r$

$$V_e = \omega_0 l \text{ 所以 } V_r = \frac{V_e}{\sqrt{3}} = \frac{\omega_0 l}{\sqrt{3}} \quad V_B = \frac{2V_e}{\sqrt{3}} = \frac{2\omega_0 l}{\sqrt{3}}$$

AD 杆采用基点法分析 D 的速度

$$V_A = \omega_0 \cdot 2l \quad \vec{V}_D = \vec{V}_A + \vec{V}_{DA}$$

$$\text{可得: } V_D = \frac{2V_A}{\sqrt{3}} = \frac{4\omega_0 l}{\sqrt{3}} \quad V_{DA} = \frac{V_A}{\sqrt{3}} = \frac{2\omega_0 l}{\sqrt{3}}$$

$$\omega_{DA} = \frac{V_{DA}}{|AD|} = \frac{V_{DA}}{\sqrt{3}l} = \frac{2\omega_0}{3}$$

$$\text{所以相对速度为 } V_D - V_B = \frac{2\omega_0 l}{\sqrt{3}}$$

$$\text{加速度: B 点合成 } \vec{a}_B = \vec{a}_e + \vec{a}_r + \vec{a}_k$$

a_k 为科氏加速度。

$$a_k = 2\omega_0 V_r = \frac{2\omega_0^2 l}{\sqrt{3}} \text{ 沿着与 } a_r \text{ 垂直方向分解可得。}$$

$$a_a \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} = a_c \quad a_a = \frac{4\omega_0^2 l}{3}$$

$$\text{D 点加速度采用基点法 } \vec{a}_D = \vec{a}_A + \vec{a}_{DA}^n + \vec{a}_{DA}^t$$

$$a_{DA}^n = \omega_{DA}^2 |AD| = \frac{4\sqrt{3}}{9} \omega_0^2 l$$

$$\text{沿着与 } a_{DA}^n \text{ 的方向分解可得 } a_D \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} = a_{DA}^n$$

$$\text{得 } a_D = \frac{8\omega_0^2 l}{9}$$

$$\text{所以相对加速度为 } \frac{8\omega_0^2 l}{9} + \frac{4\omega_0^2 l}{3} = \frac{20\omega_0^2 l}{9}$$

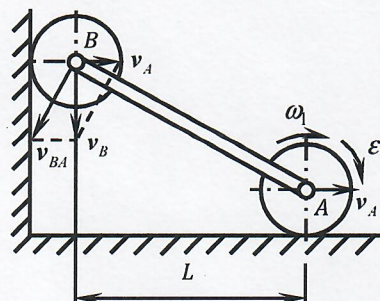
5. 已知: 半径皆为 10cm 的两轮分别沿水平和铅直轨道作纯滚动, $AB = 50\text{cm}$ 。在图示位置时, $\omega_1 = 4\text{rad/s}$, $\varepsilon_1 = 2\text{rad/s}^2$, $L = 40\text{cm}$ 。试求该瞬时轮心 B 的速度和加速度。

解: AB 杆 以 A 点分析 B 点速度

$$\text{可得 } V_B = \frac{4}{3} V_A = \frac{4}{3} \omega_1 r = \frac{160}{3} \text{ cm/s}$$

$$V_{BA} = \frac{5}{3} V_A = \frac{200}{3} \text{ cm/s}$$

$$\Rightarrow \omega_{AB} = \frac{V_{BA}}{|AB|} = \frac{4}{3} \text{ rad/s}$$

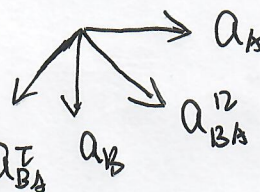


$$A \text{ 点加速度为 } a_A = \varepsilon_1 r = 20 \text{ cm/s}^2$$

以 A 点分析 B 点加速度.

$$\vec{a}_B = \vec{a}_A + \vec{a}_{BA}^n + \vec{a}_{BA}^t$$

沿着与 a_{BA}^t 垂直的方向进行投影可得,



$$a_B \cdot \frac{3}{5} = a_A \cdot \frac{4}{5} + a_{BA}^n$$

$$a_{BA}^n = \omega_{AB}^2 |AB| = \frac{800}{9}$$

$$\text{可得 } a_B = \frac{4720}{27} \text{ cm/s}^2$$

6. 一半径为 r 的半圆形凸轮，与长尾 r 的曲柄 O_1A , O_2B 相连，又与长尾 r 的杆 OC 光滑接触。曲柄 O_1A , O_2B 以相同的角速度分别绕其支座转动，并始终保持平行，图示瞬时， OC 杆与凸轮最高点接触，试求 (1) OC 杆的角速度；(2) OC 杆的角加速度。

解 = 以 $O'x'y'$ 为动系平动 C 为动点

$$\vec{V}_a = \vec{V}_e + \vec{V}_r$$

可得 $V_e = \omega r$

$V_a = V_e = \omega r$ 所以 OC 杆

角速度 $\omega_o = \frac{V_a}{r} = \omega$

$V_r = \sqrt{2} \omega r$

(2) 分析 C 点加速度

$$\vec{a}_c = \vec{a}_e + \vec{a}_r \quad \text{无科氏加速度}$$

绝对加速度

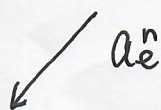


$$a_c^n = \omega^2 r$$

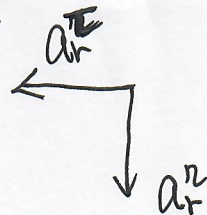
$$a_c^\tau = \alpha r$$

牵连加速度

$$a_e^n = \omega^2 r$$



相对加速度



$$a_r^n = \frac{V_r^2}{r} = 2\omega^2 r$$

a_r^τ 未知

沿着垂直方向分解.

$$a_c^\tau \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} - a_c^n \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = a_e^n \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} + a_r^n$$

可得 $\alpha = (2\sqrt{2} + 2)\omega^2$

