Определяем силу тяги Р

Исходные данные при условии что: f = 0.3, v = 1.6 м/с.

$$\begin{aligned} \textbf{P}_1 &\coloneqq \textbf{f} \cdot \textbf{m} \cdot \textbf{g} & \textbf{P}_2 &\coloneqq \textbf{k} \cdot \textbf{a} \cdot \textbf{b} \cdot \textbf{n} & \textbf{P}_3 &\coloneqq \epsilon \cdot \textbf{a} \cdot \textbf{b} \cdot \textbf{n} \cdot \upsilon^2 \\ \textbf{P} &\coloneqq \textbf{P}_1 + \textbf{P}_2 + \textbf{P}_3 &= 21917 \ \textbf{H} & \end{aligned}$$

Коэффициент полезного действия плуга:

$$\text{M:=} \frac{\textbf{a} \cdot \textbf{b} \cdot \textbf{n} \cdot \left(\textbf{k} + \epsilon \cdot \upsilon^2\right)}{\textbf{f} \cdot \textbf{m} \cdot \textbf{g} + \textbf{a} \cdot \textbf{b} \cdot \textbf{n} \cdot \left(\textbf{k} + \epsilon \cdot \upsilon^2\right)} = 0.876$$

Исходные данные при условии что: f = 0.4, v = 2.5 м/с.

Коэффициент полезного действия плуга:

$$\text{Mi} = \frac{a \cdot b \cdot n \cdot \left(k + \varepsilon \cdot \upsilon^2\right)}{f \cdot m \cdot g + a \cdot b \cdot n \cdot \left(k + \varepsilon \cdot \upsilon^2\right)} = 0.862$$

Способ №1 Определение усилий в верхней и нижних тягах

Исходные данные, при $\upsilon = 1.4$ м/с, a = 0.17 м:

$$\text{ a.:= } 0.17 \text{ [M]} \quad \text{ y.:= } 1.4 \text{ [M/c]} \quad \text{ g.:= } 9.25 \cdot \text{g} \text{ [H]} \quad \alpha := 21.103^{\circ} \quad \text{ f.:= } 0.2 \qquad \quad \text{B := } 1.75 \quad \text{L}_6 := 0.72$$

$$\mathsf{R}_{\mathsf{X}} \coloneqq \mathsf{k} \cdot \mathsf{a} \cdot \mathsf{B} \qquad \qquad \mathsf{R}_{\mathsf{X}} = 11900 \ H$$

$$R_z := 0.25 \cdot R_X$$
 $R_z = 2975 H$

$$\mathsf{X}_{\mathsf{N}} \coloneqq 0.8813 \; \left[\mathsf{M} \right] \quad \mathsf{X}_{\mathsf{G}} \coloneqq 1.9613 \; \left[\mathsf{M} \right] \quad \mathsf{X}_{\mathsf{R}} \coloneqq 4.300 \cdot 0.6 \; \left[\mathsf{M} \right] \quad \mathsf{Z}_{\mathsf{N}} \coloneqq 0.4 \quad \left[\mathsf{M} \right] \quad \mathsf{Z}_{\mathsf{R}} \coloneqq 0.57 \quad \left[\mathsf{M} \right] \quad \mathsf{Z}_{\mathsf{R}} \coloneqq 0.57 \quad \mathsf{M} = 0.001 \; \mathsf{M} = 0.001$$

$$\mathsf{P}_B := \frac{G \cdot \left(\mathsf{X}_N - \mathsf{X}_G \right) - \mathsf{R}_Z \cdot \left(\mathsf{X}_N - \mathsf{X}_R \right) + G \cdot f \cdot \mathsf{Z}_N + \mathsf{R}_X \cdot \mathsf{Z}_R}{\mathsf{L}_6 \cdot \mathsf{cos}(\alpha) + \mathsf{X}_N \cdot \mathsf{sin}(\alpha)}$$

$$P_B = 11876 \text{ H}$$

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

$$\mathsf{P}_H \coloneqq \frac{\mathsf{G} \cdot \left(\mathsf{X}_N - \mathsf{X}_G \right) + \mathsf{R}_z \cdot \left(\mathsf{X}_N - \mathsf{X}_R \right) + \mathsf{G} \cdot \mathsf{f} \cdot \left(\mathsf{L}_6 + \mathsf{Z}_N + \mathsf{X}_N \cdot \mathsf{tan}(\alpha) \right) + \mathsf{R}_x \cdot \left(\mathsf{L}_6 + \mathsf{Z}_R + \mathsf{X}_N \cdot \mathsf{tan}(\alpha) \right)}{\mathsf{L}_6 + \mathsf{X}_N \cdot \mathsf{tan}(\alpha)}$$

$$P_{H} = 13464 \text{ H}$$

$$\mathsf{F}_{Nx} := \mathsf{P}_{H} \cdot \cos(\psi 5(\mathsf{Sp})) - \mathsf{P}_{B} \cdot \cos(\psi 7(\mathsf{Sp})) - \mathsf{R}_{x} = -9851 \quad H$$

Проверка:

$$\mathsf{P}_{\boldsymbol{B}} \cdot \mathsf{cos} \big(16.69844^\circ\big) - \mathsf{P}_{\boldsymbol{H}} \cdot \mathsf{cos} \big(-4.40458^\circ\big) + \mathsf{R}_{\boldsymbol{X}} + \mathsf{F}_{\boldsymbol{N}\boldsymbol{X}} = -0$$

Расчет результирующей силы:

Rezult1 :=
$$\sqrt{(P_H)^2 + (P_B)^2 - 2 \cdot P_H \cdot P_B \cdot \cos(158.897^\circ)} = 24913$$
 H

Исходные данные, при $\upsilon = 2.25$ м/c, a = 0.15 м:

$$a := 0.15 \text{ [M]} \quad \text{w} := 2.25 \text{ [M/c]} \quad \text{G} := 9.25 \cdot \text{g} \text{ [H]} \quad \text{w} := 21.103^{\circ} \quad \text{f} := 0.2$$

$$R_{x} := k \cdot a \cdot B$$
 $R_{x} = 10500$ H

$$R_{z} = 0.25 \cdot R_{x}$$
 $R_{z} = 2625$ H

$$X_{NA} := 0.8813 \text{ [M]} \quad X_{CA} := 1.9613 \text{ [M]} \quad X_{CA} := 4.300 \cdot 0.6 \text{ [M]} \quad Z_{NA} := 0.4 \text{ [M]} \quad Z_{CA} := 0.55 \text{ [M]}$$

$$P_{B_{A}} := \frac{G \cdot \left(X_{N} - X_{G} \right) - R_{Z} \cdot \left(X_{N} - X_{R} \right) + G \cdot f \cdot Z_{N} + R_{X} \cdot Z_{R}}{L_{6} \cdot \cos(\alpha) + X_{N} \cdot \sin(\alpha)}$$

$$P_B = 10256 \ H$$

$$\underset{L_{6}+X_{N}\cdot tan(\alpha)}{\text{PML}} = \frac{G\cdot \left(x_{N}-x_{G}\right) + R_{z}\cdot \left(x_{N}-x_{R}\right) + G\cdot f\cdot \left(L_{6}+Z_{N}+X_{N}\cdot tan(\alpha)\right) + R_{x}\cdot \left(L_{6}+Z_{R}+X_{N}\cdot tan(\alpha)\right)}{L_{6}+X_{N}\cdot tan(\alpha)}$$

$$P_{H} = 11674 H$$

$$\text{F}_{\text{H}} \text{N}_{\text{V}} := \text{P}_{\text{H}} \cdot \text{cos}(\psi \text{5(Sp)}) - \text{P}_{\text{B}} \cdot \text{cos}(\psi \text{7(Sp)}) - \text{R}_{\text{X}} = -8684 \quad H$$

Проверка:

$$\mathsf{P}_{\boldsymbol{B}} \cdot cos(\psi 7(\mathsf{Sp})) - \mathsf{P}_{\boldsymbol{H}} \cdot cos(\psi 5(\mathsf{Sp})) + \mathsf{R}_{\boldsymbol{X}} + \mathsf{F}_{\boldsymbol{N}\boldsymbol{X}} = 0$$

Расчет результирующей силы:

Rezult :=
$$\sqrt{(P_H)^2 + (P_B)^2 - 2 \cdot P_H \cdot P_B \cdot \cos(158.897^\circ)} = 21561$$

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Способ №2 Определение усилий в верхней и нижних тягах

Исходные данные:

$$\begin{split} & \underset{N_{N}}{\text{C}} := 0.925 \cdot g \text{ } [H] \\ & \underset{N_{N}}{\text{C}} := 0.8813 \text{ } [M] \text{ } \underset{N_{C}}{\text{C}} := 1.9613 \text{ } [M] \text{ } \underset{N_{R}}{\text{C}} := 4.300 \cdot 0.6 \text{ } [M] \text{ } \underset{N_{R}}{\text{Z}} := 0.4 \text{ } [M] \text{ } \underset{N_{R}}{\text{Z}} := 0.55 \text{ } [M] \\ & \psi 5(\text{Sp}) = -4.405 \cdot ^{\circ} & \psi 7(\text{Sp}) = 16.698 \cdot ^{\circ} \\ & F_{X} := 0.3 \cdot P = 7908 \text{ } [H] \\ & R_{X} := k \cdot a \cdot B \\ & R_{Z} := 0.25 \cdot R_{X} = 2625 [H] \\ & \mu := 0.15 \\ & \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} \right] \cdot L_{6} \cdot \cos(\psi 7(\text{Sp}))}_{\left(\cos(\psi 5(\text{Sp})) + \mu) \cdot L_{6} \cdot \cos(\psi 7(\text{Sp})) + \left(X_{N} + Z_{N} \cdot \mu\right) \cdot \left(\sin(\psi 7(\text{Sp})) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + \cos(\psi 7(\text{Sp}))\right) \end{bmatrix}}_{\text{C}} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G \cdot R_{Z} + R_{X} \cdot R_{X} \cdot R_{X} \right) \cdot \left(\sin(\psi 7(\text{Sp})) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + \cos(\psi 7(\text{Sp}))\right) \right]}_{\left(\cos(\psi 5(\text{Sp})) + \mu) \cdot L_{6} \cdot \cos(\psi 7(\text{Sp})) + \left(X_{N} + Z_{N} \cdot \mu\right) \cdot \left(\sin(\psi 7(\text{Sp})) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + \cos(\psi 7(\text{Sp}))\right) \right]}_{\text{C}} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} - N_{Z} \cdot (\mu - \cos(\psi 5(\text{Sp}))) \right]}_{\sin(\psi 7(\text{Sp})) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + \cos(\psi 7(\text{Sp}))} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} - N_{Z} \cdot (\mu - \cos(\psi 5(\text{Sp}))) \right]}_{\sin(\psi 7(\text{Sp})) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + \cos(\psi 7(\text{Sp}))} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} - N_{Z} \cdot (\mu - \cos(\psi 5(\text{Sp}))) \right]}_{\sin(\psi 7(\text{Sp})) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + \cos(\psi 7(\text{Sp}))} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} - N_{Z} \cdot (\mu - \cos(\psi 5(\text{Sp})) \right)}_{\cos(\psi 5(\text{Sp}))} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} - N_{Z} \cdot (\mu - \cos(\psi 5(\text{Sp})) \right)}_{\cos(\psi 5(\text{Sp}))} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + \cos(\psi 7(\text{Sp})) \right)}_{\cos(\psi 5(\text{Sp}))} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} - R_{X} \cdot \left(\mu - \cos(\psi 5(\text{Sp})) \right)}_{\cos(\psi 5(\text{Sp}))} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + \cos(\psi 5(\text{Sp})) \right)}_{\cos(\psi 5(\text{Sp}))} \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} - R_{X} \cdot \left(\mu - \cos(\psi 5(\text{Sp})) \right)}_{\cos(\psi 5(\text{Sp}))} \\ \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z} \right) \cdot \cos(\psi 5(\text{Sp})) + R_{X} - R_{X} \cdot \left(\mu - \cos(\psi 5(\text{Sp})) \right)}_{\cos(\psi 5(\text{Sp}))} \\ \\ & + \underbrace{ \begin{bmatrix} \left(-G - R_{Z} + N_{Z}$$

Расчет результирующей силы:

Вывод: в ходе выполнения лабораторной работы научились определять силу сопротивления плуга, научились рассчитывать сопротивление холостого хода плуга. В практической части определили силу тяги P при разных скоростях движения 1.6 м/с и 2.5 м/с. При данных скоростях сила P равняется 21917 H и 26361 H соответственно. Также определили усилия в верхней и нижних тягах по двум способам. При 1-ом способе P_B =10256 H, P_H =11674 H. При 2-ом способе P_B =9475 H, P_H =10240 H, N_Z =2123 H.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата