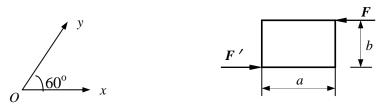
理论力学 B(2008-2009)

- 一、填空题(每空 3 分,共 48 分。请将计算结果或分析结果填入下面的各空格中,方向可以用图表示,例如用" 30° "表示矢量的方向与水平线的夹角为 30° 。)
- 1. 已知作用于点 O 的力 F 在水平轴 x 上的投影为 $\frac{3\sqrt{3}}{2}$ N ,如将该力沿左下图所示的轴 x 和轴 y 方向分解,该力 F 沿轴 x 方向的分力大小为 $\sqrt{3}$ N ,则该力 F 的大小为 $\underline{\qquad 3N}$; 方向与轴 x 正



向的夹角为 30° ;沿轴y方向的分力大小为 $\sqrt{3}$ N。

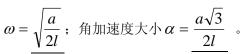
- 2. 一矩形钢板放在水平地面上,其边长 a=4m,b=3m 如右上图所示。如按图示方向加一对力 (F,F') ,转动钢板所需最小力为 F=F'=250N。欲使转动钢板所用的力最小,则所加力的方向 为 <u>与对角线垂直</u>,最小力的大小是 <u>150</u> N。
- 3. 左下图所示物块 A 重 100kN,物块 B 重 25kN,物块 A 与地面的摩擦系数为 0.2,滑轮处摩擦不计。则地面对物块 A 的法向约束力为 80kN ;物块 A 与地面间的摩擦力为 15kN 。

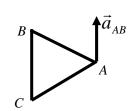


4. 右上图所示正立方体,各边长为 2a,一力大小等于 F ,作用线如图所示。则该力对轴 x、y、z

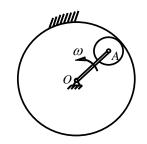
的矩分别为
$$M_x(\vec{F}) = -\frac{2}{3}aF$$
__、 $M_y(\vec{F}) = -\frac{4}{3}aF$ __、 $M_z(\vec{F}) = -\frac{4}{3}aF$ __。

5. 右图所示边长为 l 的等边三角形板在其自身平面内运动,已知 A 点相对 B 点的加速度 a_{AB} 的大小为 a ,方向平行于 CB,则此瞬时三角形板的角速度大小





6. 行星齿轮机构如右图所示,已知系杆 OA 长为 l,质量为 m,行星齿轮可视为匀质轮,质量为 2m,半径为 r,系杆绕轴 O 转动的角速度为 ω 。则该系统 动 量 主 矢 的 大 小 为 $\frac{5}{2}$ $ml\omega$; 对 轴 O 的 动 量 矩 的 大 小 为



 $\frac{7}{3}ml^2\omega - mrl\omega$; 动能为 $\frac{5}{3}ml^2\omega^2$; 系杆 OA 与行星齿轮 A 的虚角位移的关

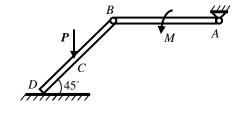
系为
$$\left| \frac{\delta \varphi_{OA}}{\delta \varphi_A} \right| = \frac{r}{l}$$
 。

二、计算题(15分)

图示机构的自重不计。已知: M=200kN·m,两杆等长为 l=2m,D 处的静滑动摩擦因数 f=0.6,载荷 P作用于杆 BD 中点 C。试求图示位置机构处于平衡时力 P 的最小值。

要求: 指明研究对象, 画出必要的受力图; 给出解题所需的平衡方程和计算结果。

答案: $P_{\min} = 400 \text{kN}$

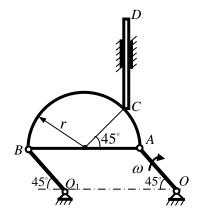


三、计算题(15分)

如图所示机构,半圆板的半径为r, 杆 OA 以匀角速度 ω 绕轴 O 转动,已知杆 OA 与杆 O_1B 平行且相等,长也为r。 试求图示瞬时项杆 CD 的速度和加速度。

要求: 指明动点与动系, 画出必要的速度图、加速度图; 给出解题所需的基本公式以及计算结果。

答案:
$$v_{CD} = \sqrt{2}r\omega$$
 (↑) $a_{CD} = \sqrt{2}r\omega^2$ (↓)



四、计算题(22分)

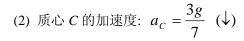
长为 l、质量为 m 的匀质杆 AB 的一端放在光滑的水平地面上,初始时系统静止,杆 AB 与水平面夹角 为 60° (如图所示)。

- (1) 用**动力学普遍定理**求杆 AB 运动至水平位置时,杆端 B 的水平位移和杆 AB 的角速度;
- (2) 用**达朗伯原理**求初始时杆 AB 的质心 C 的加速度和地面对杆的约束力。

要求: 画出必要的加速度图和受力图(含惯性力); 给出解题所需的基本定理、公式以及计算结果。

答案

(1) 杆端
$$B$$
 的水平位移为 $\frac{l}{4}$ (←)
杆 AB 的角速度: $\omega = \sqrt{\frac{3\sqrt{3}g}{2l}}$ (顺时针)



地面对杆的约束力:
$$F_B = \frac{4mg}{7}$$
 (个)

