САНКТ- ПЕТЕРБУРГСКИЙ ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ  
ИНСТИТУТ МЕТАЛЛУРГИИ МАШИНОСТРОЕНИЯ И ТРАНСПОРТА  
КАФЕДРА: МЕХАТРОНИКИ И РОБОТОТЕХНИКИ

Пояснительная записка. Курсовой проект по дисциплине  
«Детали роботов, мехатронных устройств и их конструирование»

Работу выполнил студент группы 33328/1:

Литвинов О. В.

Проверил:

Семёнова Н.С.

Санкт-Петербург

2

Оглавление

[САНКТ- ПЕТЕРБУРГСКИЙ ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИНСТИТУТ МЕТАЛЛУРГИИ МАШИНОСТРОЕНИЯ И ТРАНСПОРТА КАФЕДРА: МЕХАТРОНИКИ И РОБОТОТЕХНИКИ 1](#_Toc509611568)

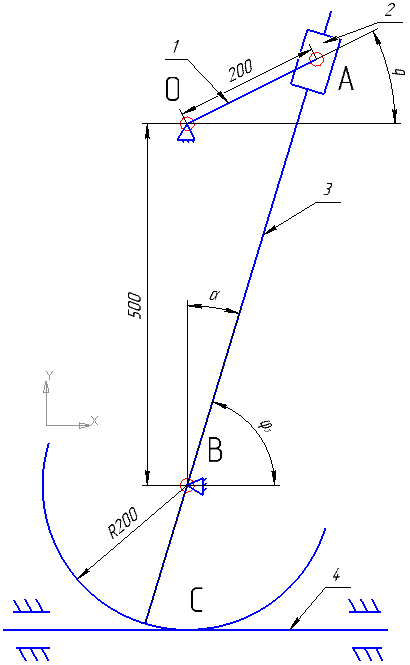
[Дано. 3](#_Toc509611569)

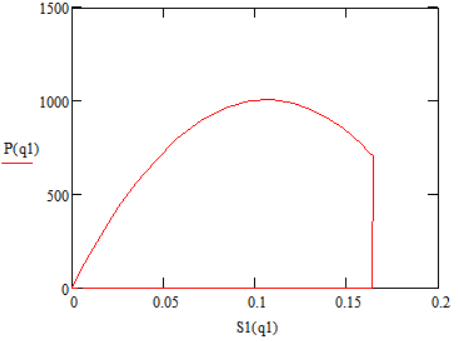
[Геометрический анализ механизма. 5](#_Toc509611570)

[Кинетостатический расчёт. 8](#_Toc509611571)

[Динамика. 13](#_Toc509611572)

# Дано.

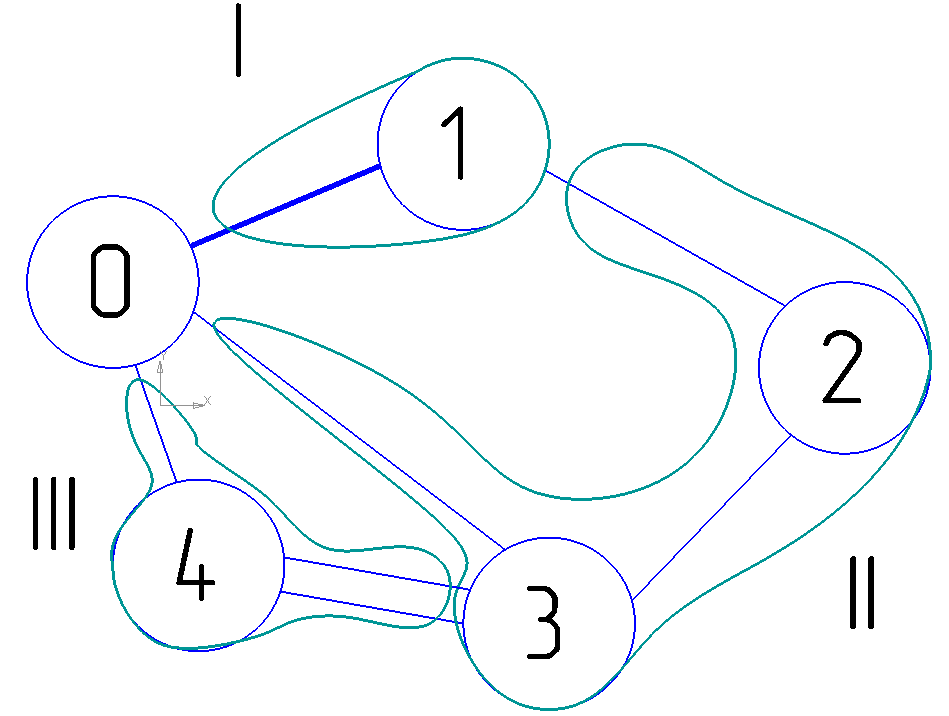


  
Найти: xc(q)

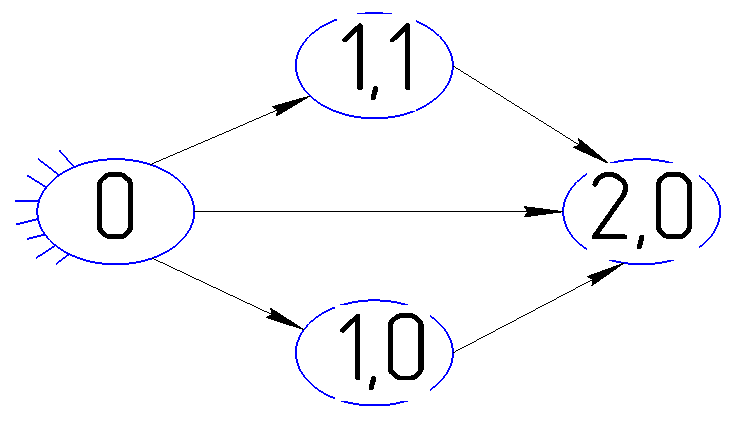
Структурный анализ механизма.

Степень подвижности механизма: W=3\*N-2\*p1-p2=3\*4-2\*5-1=1, равно числу входов

Построим граф механизма:



Построим структурный граф механизма:

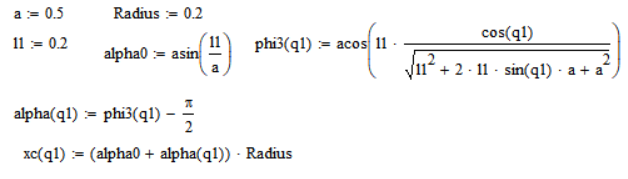


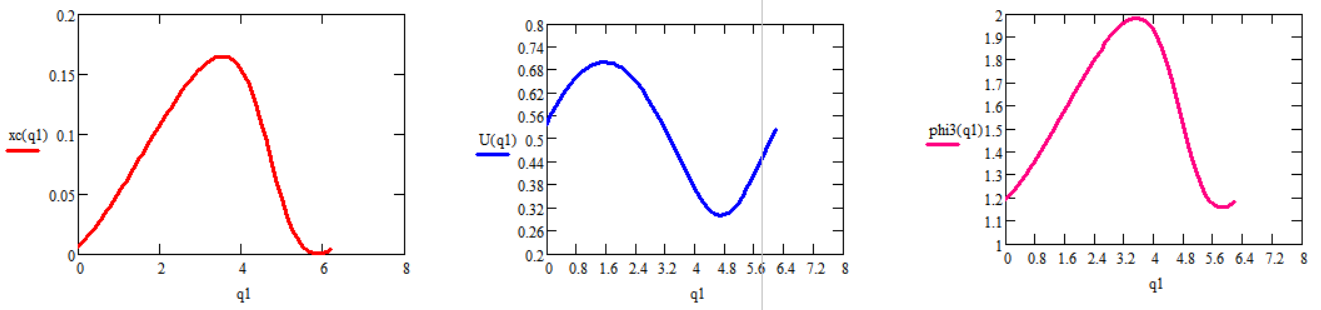
# Геометрический анализ механизма.

Составим уравнение замыкания для первой группы:

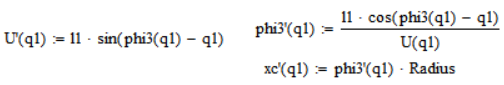
Пусть , , тогда (длина шарнира)

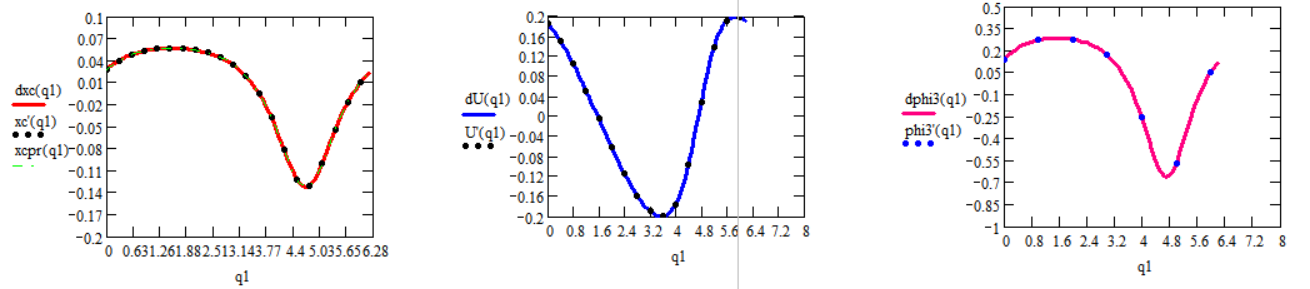
При этом   
Максимальное отклонение точки крепления дуги от точки С когда ОА перпендикулярно АВ:  
Длина дуги RC:  
Положим, что при xc(q)=0. xc(q) ,будет максимальным при угле и будет равно .



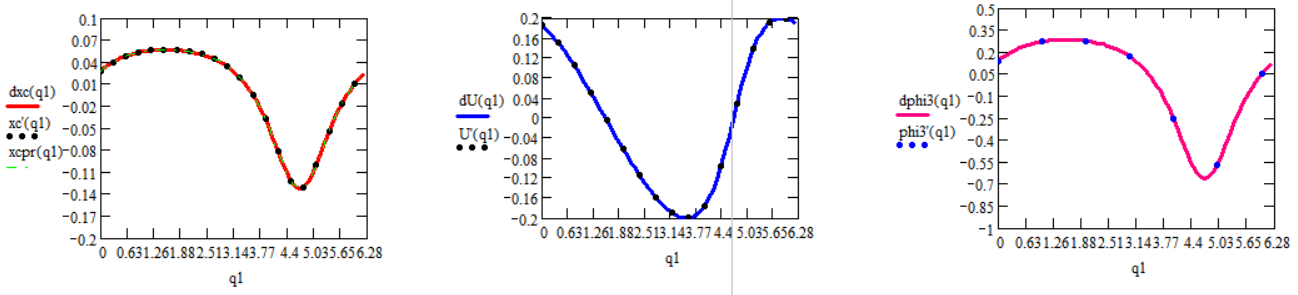


Найдём xc’(q), и (q)’. Для этого продифференцируем ранее составленные уравнения:



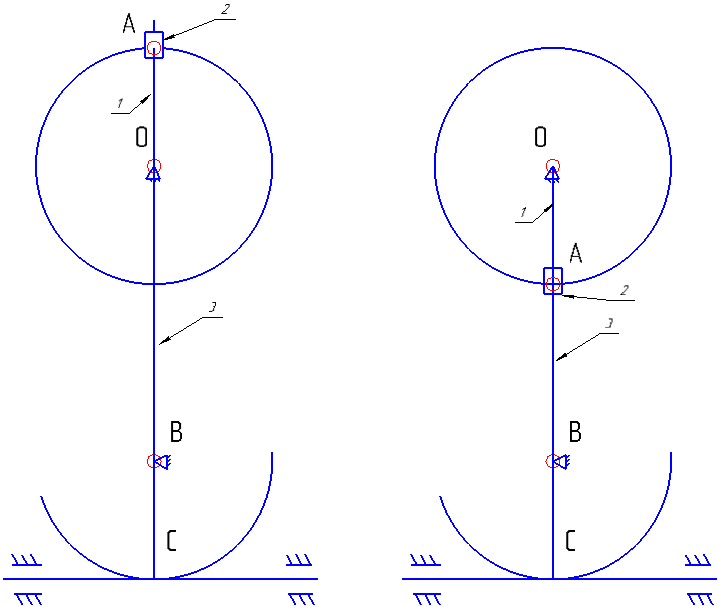


Найдём xc’’(q), и (q)’’. Для этого продифференцируем вышестоящие уравнения:



Найдём особые положения механизма. Для этого вычислим Якобиан и приравняем его к нулю:

,



# Кинетостатический расчёт.

Определение зависимости силы сопротивления от обобщённой координаты q. Прежде найдём рабочий ход H по графику xc’(q), затем под данному графику P(S(q)) построим график P(q):

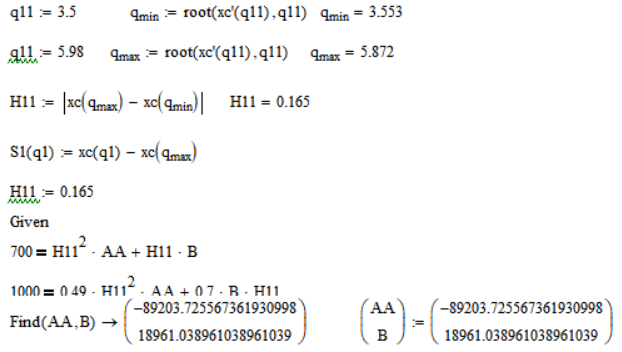
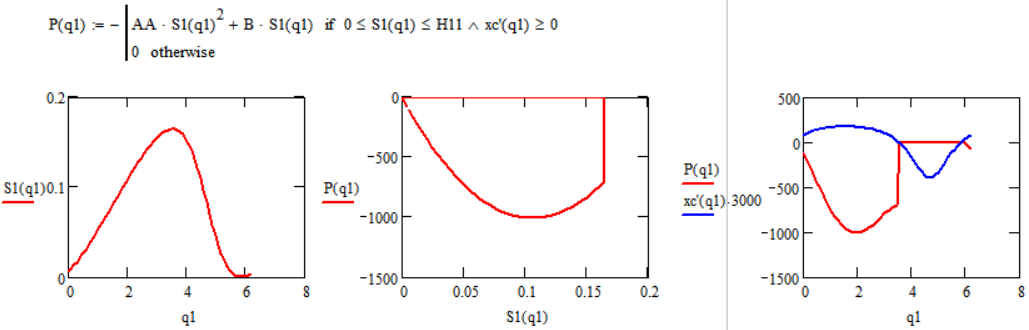
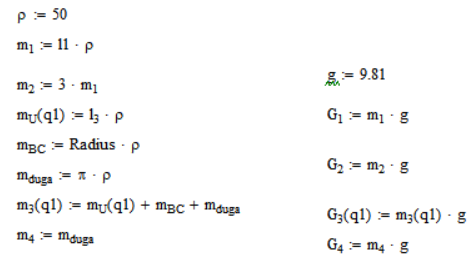
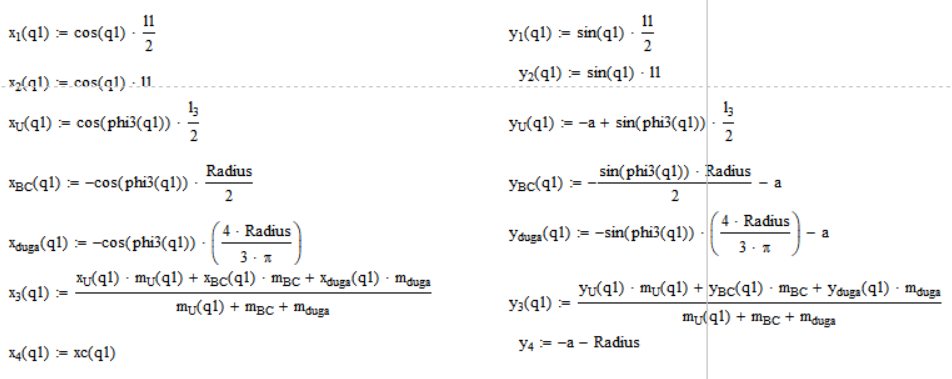
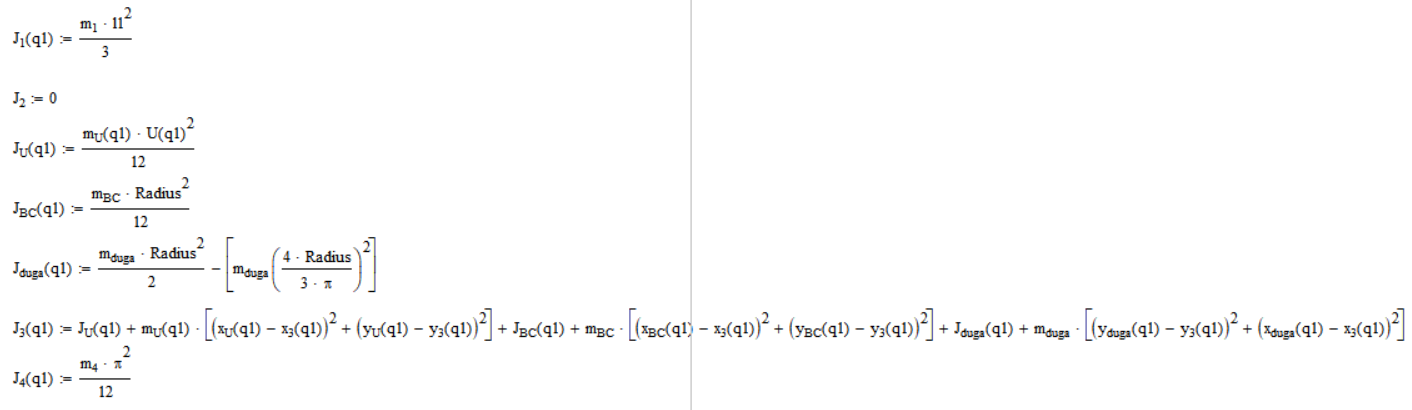


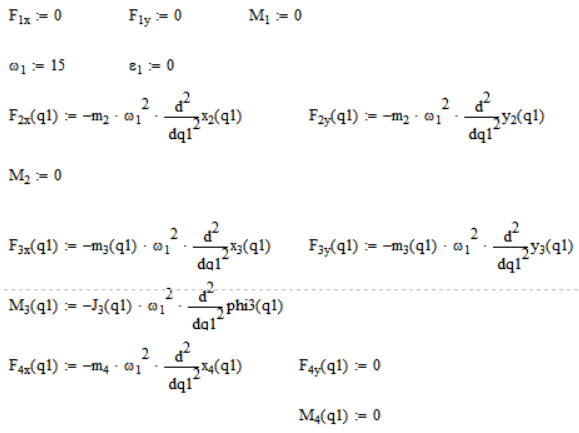
График перемещения точки С, график зависимости силы сопротивления от перемещения точки С и график зависимости силы сопротивления от производной обобщённой координаты q:

Определение масс звеньев и сил тяжести, на них действующих. Положим длину стержня 4 равной Пи:  


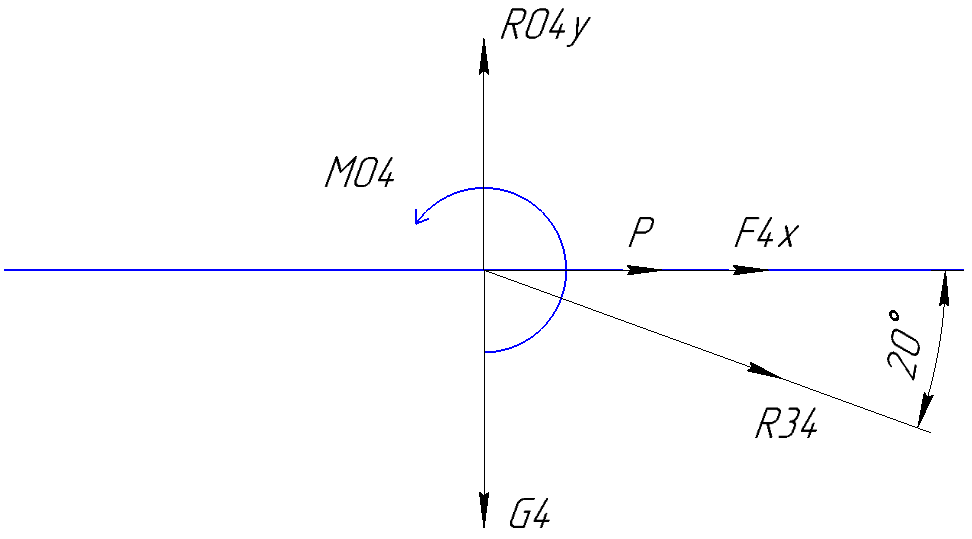
Определение координат центров масс звеньев:  


Определение моментов инерции звеньев:  


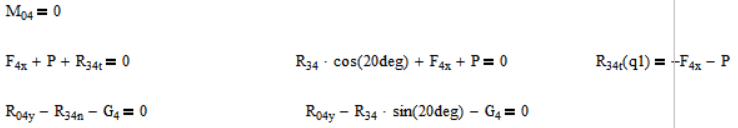
Определение сил и моментов сил инерции звеньев:



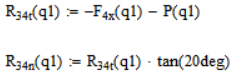
Рассмотрим третью структурную группу:



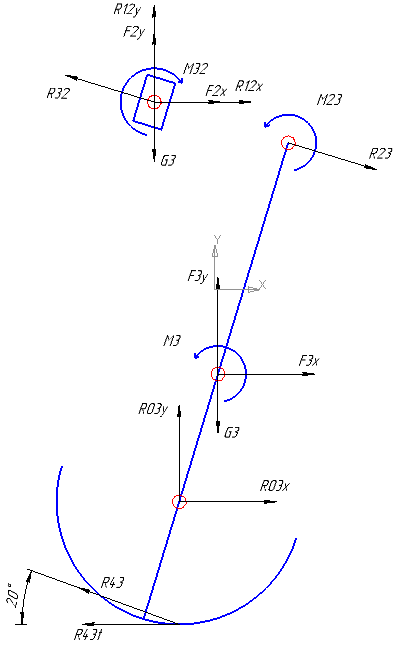
Запишем уравнения для этой группы:

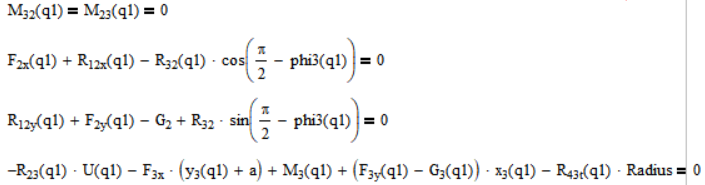


Получаем:

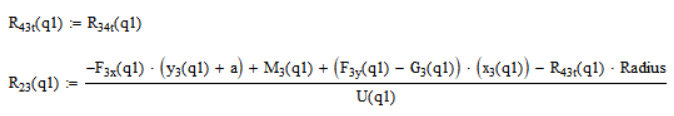


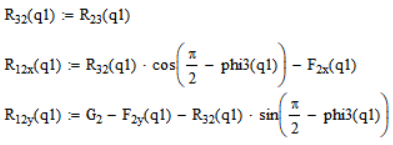
Рассмотрим вторую структурную группу и запишем уравнения для неё:



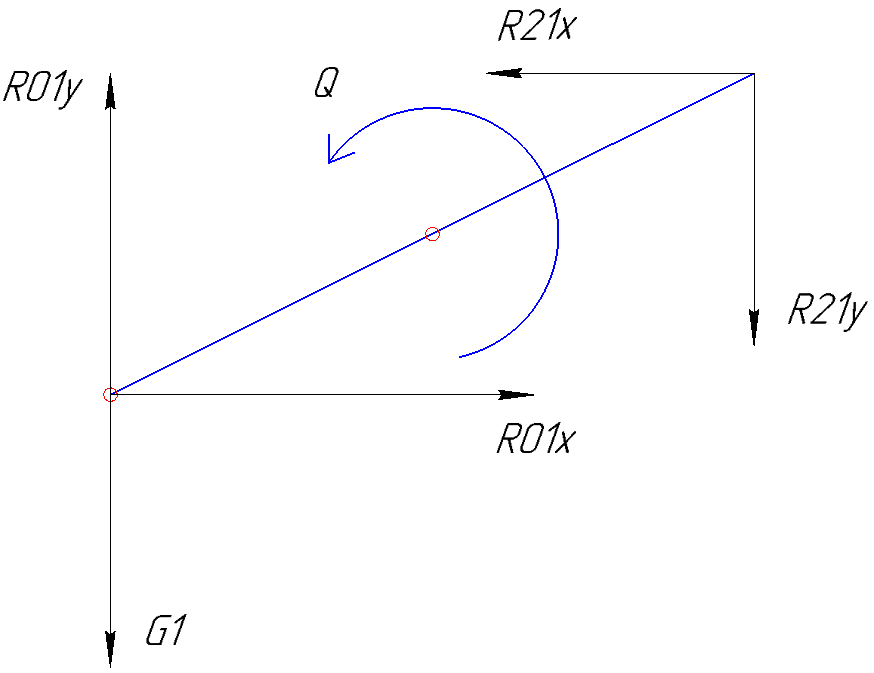


Получаем:



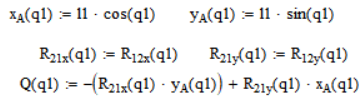


Рассмотрим первую структурную группу и запишем уравнение для неё:

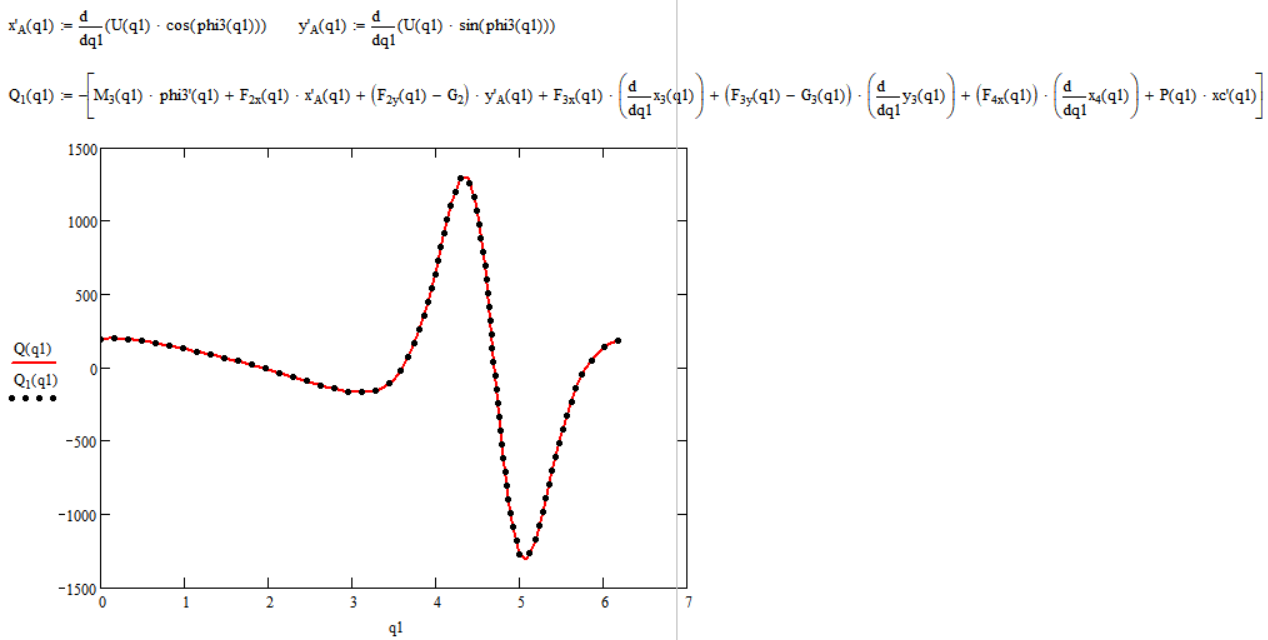




Получаем:



Проверка движущего момента с помощью общего уравнения динамики. На возможном перемещении сумма работы всех активных сил должны быть равна нулю:



# Динамика.

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | Исходная машина | Маховик на валу машины | Маховик на валу машины | Маховик на валу двигателя | Обратная связь. Подобрать K0 без маховиков |
|  | 33% | 9.9% | 0.5% |  | 9.6% |
| Мп<0 | Нет | Нет | Да |  |  |
| Jmax | 0 | 38 | 660 |  |  |
| Rmax | 0 | 0.435 | 0.769 |  |  |