**機器動力學Machine Dynamics\_HW01**

生機所碩一

何柏融

R04631028

**四連桿機構角度定義：**

**R3**

**R4**

**R2**

**R1**

**Position Loop Equation:**

**=**

**=**

**Velocity Loop Equation:**

**Acceleration Loop Equation:**

* 時

176.0202 rad/

= -270.1217 rad/

* 時

= -7833.5 rad/

= 55493 rad/

* 時

= 172.9192 rad/

= -384.8206 rad/

* 時

= -74.0471 rad/

= 108.3639 rad/

**四連桿受力定義：**

G4

G3

**R4**

**R3**

**R2**

**靜態平衡部分：**

**Link R2:**

**Link R3:**

**Link R4:**

**以矩陣形式表示：**

* **時：**

* **時：**

* **時：**

* **時：**

**動態時之D’Alambert forces分析**

**Link R2:**

**Link R3:**

**Link R4:**

**以矩陣形式表示：**

* **時：**

* **時：**

* **時：**

* **時：**

**搖撼力 ( Shaking forces )與搖撼力矩 ( Shaking moments )分析**