

Национальный исследовательский университет ИТМО (Университет ИТМО)

Факультет систем управления и робототехники

Дисциплина: Теоретическая механика **Кинематический анализ плоского механизма**

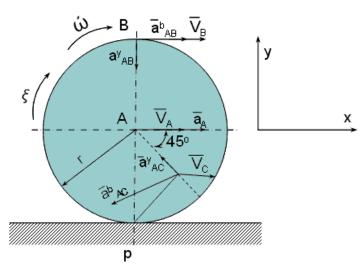
Расчетно-графическая работа
<u>Вариант 27</u>

Студент: Евстигнеев Дмитрий

Группа: *R33423*

Преподаватель: Скорых В.А.

OA	r	AB	AC	ώΟΑ	ώI	ξOA	V_A	a_A
-	15 cm	-	5cm	-	-	-	cm/c	cm/c ²



Условие скорости звена:

$$\dot{\omega} = V_A/AP = V_A/r = 60/15 = 4^{-1}$$

скорость т. B:
$$V_B$$
= $\dot{\omega}*2r$ = $4*2*15$ = 120 cm/c скорость т. C: V_C = $\dot{\omega}$ PC

$$PC = \sqrt{(AP)^2 + (AC)^2 - 2AP^*AC^*Cos45^0} = \sqrt{15^2 + 5^2 - 2^*15^*5^*0.707} = 12cm$$

Угловое ускорение звена:

$$\xi = a_A/r = 30/15 = 2 \ 1/c^2 = 2c^{-2}$$

Ускорение т. В:
$$\bar{a}_B = \bar{a}_A + \bar{a}^y{}_{AB} + \bar{a}^b{}_{AB}$$
 (1) $a^y{}_{AB} = \acute{\omega}^2 * r = 4^2 * 15 = 240 \text{ cm/c}^2 = 2.4 \text{ m/c}^2$ $a^b{}_{AB} = \xi r = 2 * 15 = 30 \text{cm/c}^2 = 0.3 \text{ m/c}^2$

Уравнение (1) проектируем на оси координат:

Уравнение (2) проектируем на оси координат:

$$\begin{array}{l} a_{CX} = a_A - a_{AC} * Cos45^O - a_{AC} * Sin45^O = 30 - 80 * 0.707 - 10 - 0.707 = -33.6 \text{ cm/c}^2 \\ a_{CY} = a_{AC} * Sin45^O - a_{AC} * Cos45^O = 80 * 0.707 - 10 * 0.707 = 49.5 \text{ cm/c}^2 \\ a_{C} = \sqrt{a_{CX}^2 + a_{CY}^2} = \sqrt{33.6^2 + 49.5^2} = 59.8 \text{cm/c}^2 \end{array}$$

	ξ	V _B	V_{C}	a _B	a _C	PC	ay _{AB}	a ^b AB	a _{BX}	a _{BY}	ay _{AC}	a ^b AC	a_{CX}	a _{CY}
+	+	+	+	+	+	+	+	+	+	-	+	+	-	+
4c ⁻¹	2c ⁻²	120	48	2.47	59.8	12	240	30	60	240	80	10	33.6	49.5 cm/c ²
		cm/c	cm/c	cm/c ²		cm	cm/c ²							