# Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет)

## Институт №7 «Робототехнические и интеллектуальные системы»

# Лабораторная работа №2 по курсу теоретической механики Статика

Выполнил студент группы М70-106С-22 Мастерских Егор Александрович

Преподаватель: Шамин Александр Юрьевич

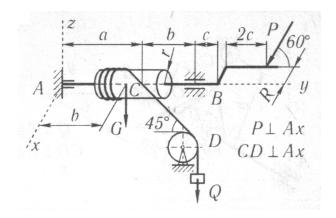
Оценка:

Дата: 8 мая 2023

#### Вариант №12

#### Задание С.7. Определение реакций опор твёрдого тела

Найти реакции опор конструкции  $(R_A, R_B)$  и силу P.



Силы, кН		Размеры, см				
Q	G	а	b	c	R	r
4	1	25	20	8	15	10

#### Текст программы

```
1 from sympy import symbols, Matrix, solve
 2 from math import sin, cos, pi
 3 import numpy as np
 4
5 # модули сил
 6 Q = 4
7 G = 1
9 # размеры
10 a = 25
11 b = 20
12 C = 8
13 R = 15
14 r = 10
16 P, R_Ax, R_Ay, R_Az, R_Bx, R_Bz = symbols('P,R_Ax,R_Ay,R_Az,R_Bx,R_Bz')
17
18 # радиус-векторы, проведённые из точки А
19 # в точку приложения соответствующей силы
20 r_Q = Matrix([r, a, 0])
21 r_G = Matrix([0, a - b, 0])
22 r_P = Matrix([-R, a + b + \frac{3}{2} * c, \frac{0}{2}])
23 r_R = Matrix([0, 0, 0])
24 r_R = Matrix([0, a + b, 0])
25
26 # СИЛЫ
27 Q_vec = Matrix([0, Q * cos(pi / 4), -Q * sin(pi / 4)])
28 G_vec = Matrix([0, 0, -G])
```

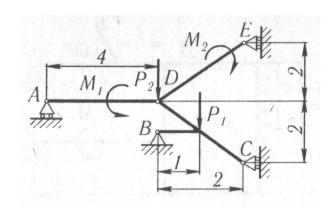
```
29 P_vec = Matrix([0, -P * cos(pi / 3), -P * sin(pi / 3)])
30 R_A_{vec} = Matrix([R_Ax, R_Ay, R_Az])
31 R_B_{vec} = Matrix([R_Bx, 0, R_Bz])
32
33 # равнодействующая сила
34 F_{vec} = Q_{vec} + G_{vec} + P_{vec} + R_A_{vec} + R_B_{vec}
35
36 # суммарный момент
37 M_{\text{vec}} = (r_Q.\text{cross}(Q_{\text{vec}}) + r_G.\text{cross}(G_{\text{vec}}) + r_P.\text{cross}(P_{\text{vec}})
             + r_R_A.cross(R_A_vec) + r_R_B.cross(R_B_vec))
38
39
40 # словарь, где каждой искомой величине соответствует вычисленное значение
41 res = solve([F_vec, M_vec], [P, R_Ax, R_Ay, R_Az, R_Bx, R_Bz])
42
43 # словарь res с округлёнными значениями
44 fmt_res = dict(zip(
45
       res.keys(),
       np.array(tuple(res.values()), dtype=np.double).round(1)
46
47 ))
48
49
50 with open('C.7_res.txt', 'w') as out_file:
51
       print(
            f'Moдуль силы P:\t{fmt_res[P]} кН',
52
            f'Сила R_A: \t({fmt_res[R_Ax]}, \t{fmt_res[R_Ay]}, \t{fmt_res[R_Az]}) кН',
53
            f'Сила R_B:\t({fmt_res[R_Bx]},\t{0:.2f},\t{fmt_res[R_Bz]}) кН',
54
            sep='\n',
55
            file=out_file
56
       )
57
```

#### Результат работы программы

```
1 Модуль силы P: 2.2 кН
2 Сила R_A: (-1.0, -1.7, 1.1) кН
3 Сила R_B: (1.0, 0.00, 4.6) кН
```

## Задание С.4. Определение реакций опор составной конструкции (система трёх тел)

Найти реакции опор конструкции, состоящей из трёх тел, соединённых в одной точке. Составные части соединены с помощью шарниров.



$P_1$	$P_2$	$M_1$	$M_2$	
К	H	кН · м		
12	14	36	28	

## Текст программы

1 import sympy as sp

### Результат работы программы