

BME Gépészmérnöki Kar	DINAMIKA	Név: Vári Gergő
Műszaki Mechanikai Tanszék	1. HÁZI FELADAT	Neptun kód: MQHJOH
2025/26 I.	Határidő: 2025.10.20. 12:00	Késedelmes beadás: <input type="checkbox"/> Javítás: <input type="checkbox"/>
Nyilatkozat: Aláírással igazolom, hogy a házi feladatot saját magam készítettem el, az abban leírtak saját megértésemet tükrözik.		Aláírás: Vári Gergő

Csak a formai követelményeknek megfelelő és az ellenőrző program által helyesnek ítélt végeredményeket tartalmazó házi feladatokat értékeljük! <https://www.mm.bme.hu/hwchk>

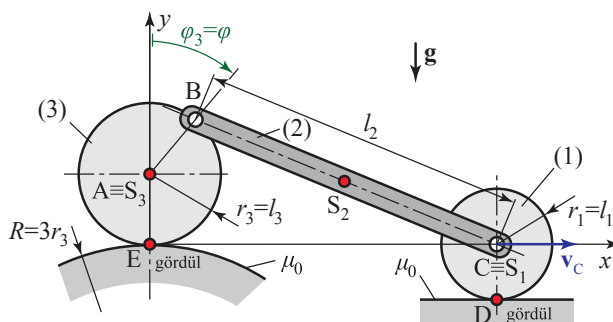
Feladatkitűzés

Az ábrán vázolt mechanizmus az (x, y) síkban síkmozgást végez. Feladatunk a mechanizmus egyes tagjainak pillanatnyi sebesség- és gyorsulási állapotának vizsgálata.

1. Rajzolja meg a mechanizmus méretarányos szerkezeti ábráját az adott konfigurációban!
2. Határozza meg a (2) test szögsebességét és az S_2 súlypont sebességét ($\omega_2, \mathbf{v}_{S_2}$)!
3. Jelölje be a szerkezeti ábrán, hogy hol található a (2) test sebességpólusa, és rajzolja be a B, S_2 és C pontok sebességét!
4. Határozza meg a (2) test szöggyorsulását és az S_2 súlypont gyorsulását ($\varepsilon_2, \mathbf{a}_{S_2}$)!
5. Rajzolja be a szerkezeti ábrára a B, S_2 és C pontok gyorsulását!
6. Számítsa ki a (2) test gyorsulásszögét és rajzolja be a szerkezeti ábrába a B, S_2 és C pontok gyorsulásvektorainál! Jelölje be az ábrán, hogy hol található a (2) test gyorsuláspólusa!
7. Határozza meg az S_2 súlypont gyorsulásvektorának tangenciális és normális irányú komponenseit ($\mathbf{a}_{S_2t}, \mathbf{a}_{S_2n}$)! Rajzolja be azokat a szerkezeti ábrába!
8. Számítsa ki az S_2 súlypont pályájának pillanatnyi görbületi sugarát (ρ_{S_2})!

Adatok

$$\begin{aligned}\varphi &= 55^\circ \\ l_1 &= 0.07 \text{ m} \\ l_2 &= 0.17 \text{ m} \\ l_3 &= 0.04 \text{ m} \\ v_{Cx} &= 0.6 \text{ m/s} = \text{áll.}\end{aligned}$$



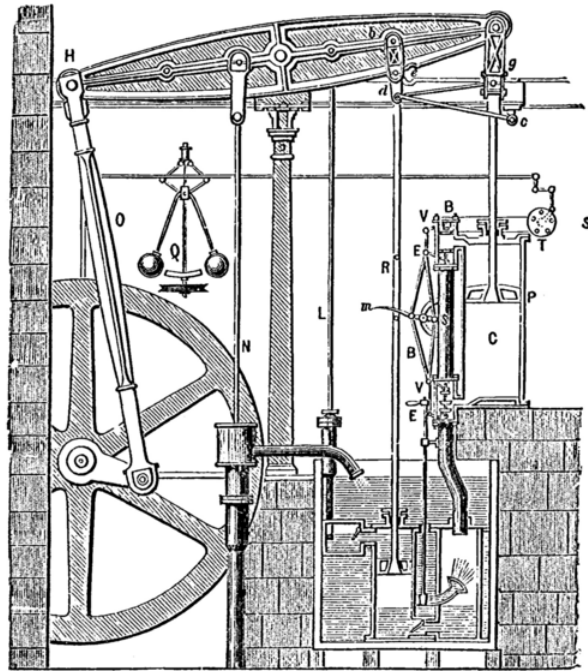
(Rész)eredmények

ω_{2z}	ε_{2z}	v_{S_2}	a_{S_2}	a_{S_2t}	a_{S_2n}	ρ_{S_2}
[rad/s]	[rad/s ²]	[m/s]	[m/s ²]	[m/s ²]	[m/s ²]	[m]
1.638	16.613	0.56349	1.4304	0.017776	1.4303	0.222

Dinamika HF1

Vári Gergő (MQHJ0H)

2025. október 6.



1. ábra: Boulton & Watt gőzgép

Tartalomjegyzék

1	2-es test szög -és súlypontjának sebessége	1
1.1	Helyvektorok	1
1.2	Szögsebesség	1
1.3	Súlypont sebesség	2
2	Sebességpólus	3
3	2-es test szög -és súlypontjának gyorsulása	4
3.1	Helyvektorok	4
3.2	Szöggyorsulás	4
3.3	Súlypont gyorsulás	4

1 2-es test szög -és súlypontjának sebessége

1.1 Helyvektorok

$$\mathbf{r}_{AB} = \begin{bmatrix} l_3 \sin \phi \\ l_3 \cos \phi \\ 0 \end{bmatrix} \quad (1)$$

$$\mathbf{r}_{CB} = \begin{bmatrix} -l_3 \cos \beta \\ l_3 \sin \beta \\ 0 \end{bmatrix} \quad (2)$$

$$\sin \beta = \frac{l_3 + l_3 \cos \phi}{l_2} \quad (3)$$

$$\mathbf{r}_{CB} = \begin{bmatrix} -l_3 \cos \beta \\ l_3 \sin \beta \\ 0 \end{bmatrix} \quad (4)$$

$$(5)$$

$$\mathbf{r}_{CS_2} = \frac{\mathbf{r}_{CB}}{2} \quad (6)$$

$$\mathbf{r}_{EA} = \begin{bmatrix} 0 \\ l_3 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (7)$$

1.2 Szögsebesség

$$\mathbf{v}_C = \begin{bmatrix} v_{Cx} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (8)$$

$$\mathbf{v}_E = \mathbf{0} \quad (9)$$

$$\mathbf{v}_A = \mathbf{v}_E + \boldsymbol{\omega}_2 \times \mathbf{r}_{EA} \quad (10)$$

$$\mathbf{v}_B = \mathbf{v}_C + \boldsymbol{\omega}_2 \times \mathbf{r}_{CB} = \mathbf{v}_A + \boldsymbol{\omega}_3 \times \mathbf{r}_{AB} \Rightarrow \quad (11)$$

$$(12)$$

$$\boldsymbol{\omega}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1.638 \end{bmatrix} [\text{rad/s}] \quad (13)$$

$$\boldsymbol{\omega}_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -7.878 \end{bmatrix} [\text{rad/s}] \quad (14)$$

1.3 Súlypont sebesség

$$\boldsymbol{v}_{S_2} = \boldsymbol{v}_C + \boldsymbol{\omega}_2 \times \boldsymbol{r}_{CS_2} = \begin{bmatrix} 0.55 \\ -0.13 \\ 0 \end{bmatrix} [\text{m/s}] \quad (15)$$

2 Sebességpólus

$$\boldsymbol{v}_C = \boldsymbol{v}_{P_2} + \boldsymbol{\omega}_2 \times \boldsymbol{r}_{P_2C} \Rightarrow \quad (16)$$

$$\boldsymbol{r}_{P_2C} = \begin{bmatrix} 0 \\ -0.365 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (17)$$

3 2-es test szög -és súlypontjának gyorsulása

3.1 Helyvektorok

$$\mathbf{r}_{\text{EA}} = \begin{bmatrix} 0 \\ l_3 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (18)$$

$$\mathbf{r}_{\text{EB}} = \mathbf{r}_{\text{EA}} + \mathbf{r}_{\text{AB}} \quad (19)$$

3.2 Szöggyorsulás

$$\mathbf{a}_{\text{C}} = \mathbf{0} \quad (20)$$

$$v_{\text{A}} = r_3 \omega_3 \quad (21)$$

$$\mathbf{a}_{\text{Ay}} = -\frac{v_{\text{A}}^2}{R + r_3} \quad (22)$$

$$\mathbf{a}_{\text{A}} = \mathbf{a}_{\text{E}} + \boldsymbol{\epsilon}_3 \times \mathbf{r}_{\text{EA}} - \omega_3^2 \mathbf{r}_{\text{EA}} \Rightarrow \quad (23)$$

$$\mathbf{a}_{\text{E}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1.862 \\ 0 \end{bmatrix} [\text{m/s}^2] \quad (24)$$

$$\mathbf{a}_{\text{B}} = \mathbf{a}_{\text{C}} + \boldsymbol{\epsilon}_2 \times \mathbf{r}_{\text{CB}} - \omega_2^2 \mathbf{r}_{\text{CB}} \quad (25)$$

3.3 Súlypont gyorsulás