

ТЕХНИЧЕСКИ УНИВЕРСИТЕТ – СОФИЯ

Катедра „Теория на механизмите и машините“

ПРОТОКОЛ №10

Студент: Никитин Георгий Синарович

Дата:

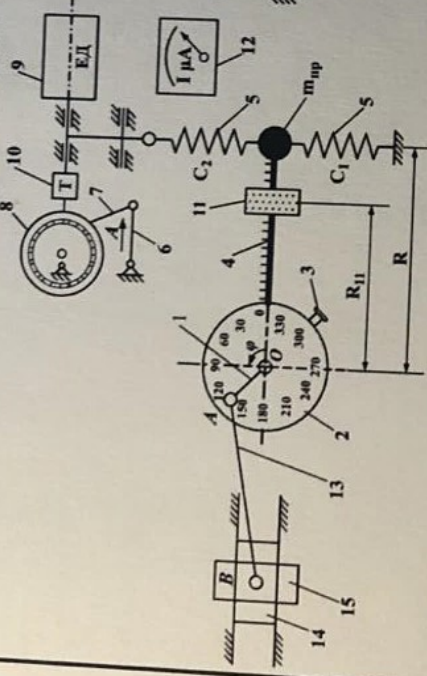
Фак. №: 16/219 049

Преподавател:

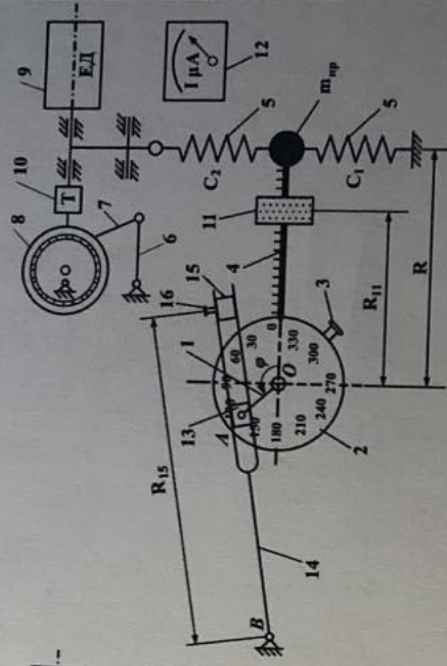
Группа: 55

Тема: ЕКСПЕРИМЕНТАЛНО ОПРЕДЕЛЯНЕ НА ПРИВЕДЕН МАСОВ ИНЕРЦИОНЕН МОМЕНТ

1. Теоретични предпоставки, схеми на станпоставе

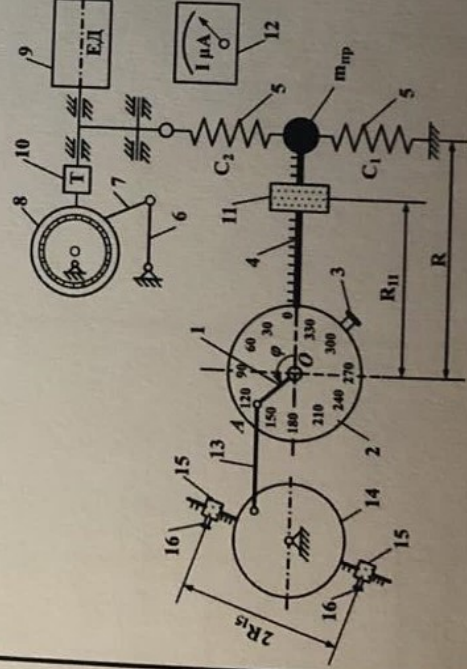


а) стенд с коляно-мотовилков механизъм



б) стенд с кулисен механизъм

- 1 – коляно;
2 – градуиран диск;
3 – стопорен винт;
4 – градуиран лост;
5 – пружини (тарирани);
6-7-8 – ексцентриков четиризъвен механизъм;
9 – електродвигател;
10 – тахогенератор;
11 – маса (подвижна);
12 – микроамперметър;
13 – мотопилка (а, в), плъзгач (б);
14 – плъзгач (а), кулиса (б), кобилица (в);
15 – маса (подвижна);
16 – стопорен винт (б, в).



в) стенд с колянов шарнирен четиризвенник

$$m_{11} = 0,8 \text{ kg}; \quad R = 0,180 \text{ m}; \quad c_1 = 3480 \text{ N/m}; \quad c_2 = 3420 \text{ N/m}; \quad (a)$$

$$c_1 = 3360 \text{ N/m}; \quad c_2 = 3360 \text{ N/m}; \quad (b)$$

$$c_1 = 3330 \text{ N/m}; \quad c_2 = 3330 \text{ N/m}; \quad (c)$$

$$\Omega = \sqrt{\frac{c_1 + c_2}{m_{np}}}; \quad m_{np} = \left(\frac{30}{\pi n} \right)^2 (c_1 + c_2); \quad J_{np} = m_{np} R^2; \quad J_r = J_{np} - m_{11} R_{11}^2.$$