



9.3 平面运动的加速度分析

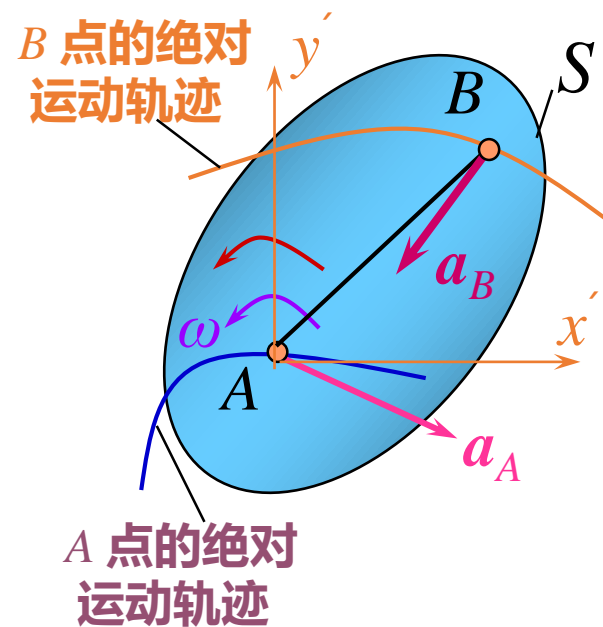


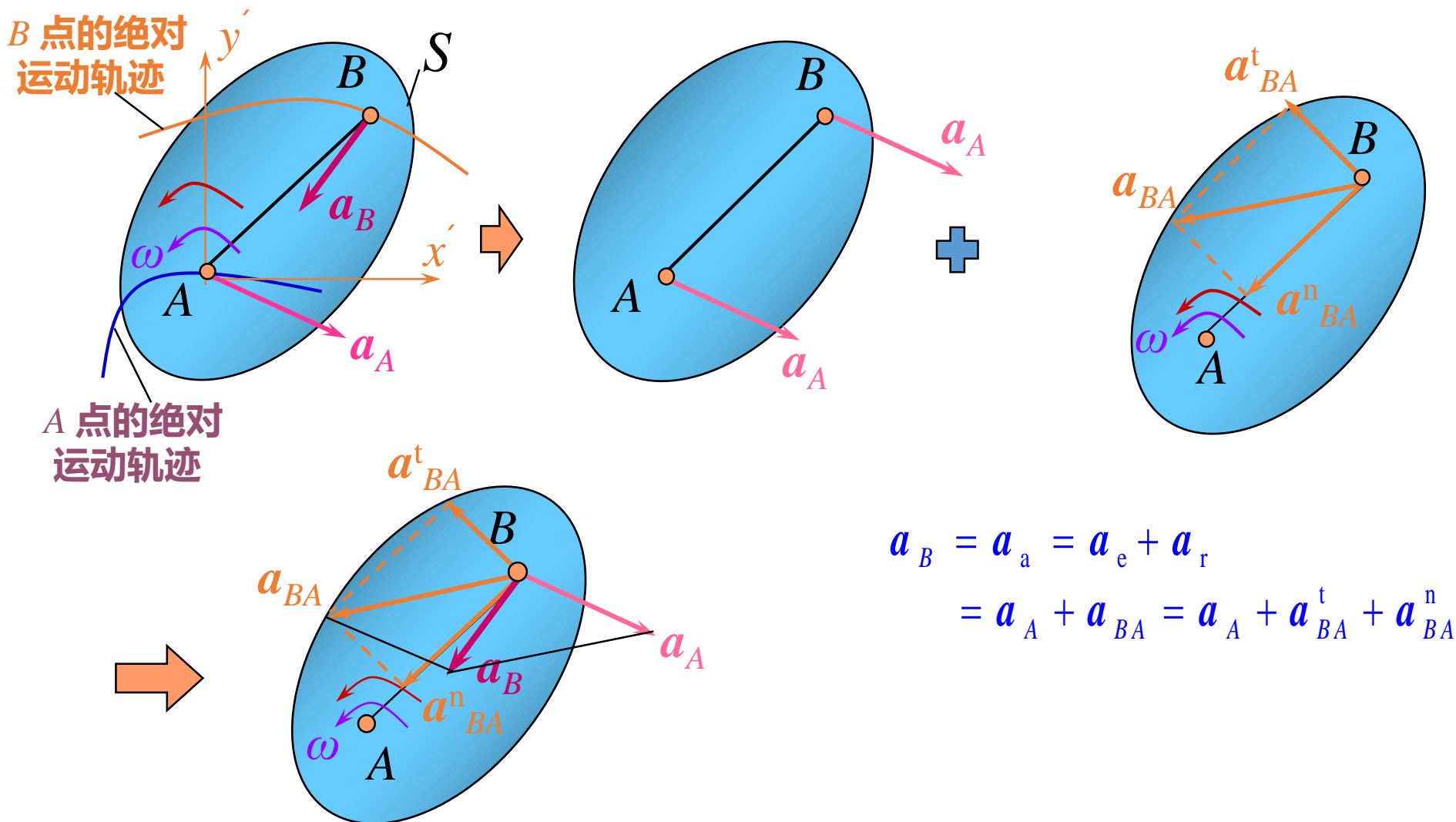
加速度合成定理

如果已知平面图形上一点 A 的加速度 a_A 、图形的角速度 ω 与角加速度，应用加速度合成定理，可以确定平面图形上任意点 B 的加速度。

- (1) 选择加速度已知的点 A 为基点；
- (2) 建立平动系；
- (3) 应用牵连运动为平动的加速度合成定理 $a_a = a_e + a_r$ 可以确定图形上任意点的加速度。这时

$$a_B = a_a, a_e = a_A, a_r = a_{BA}$$







$$\boldsymbol{a}_B = \boldsymbol{a}_A + \boldsymbol{a}_{BA} = \boldsymbol{a}_A + \boldsymbol{a}_{BA}^t + \boldsymbol{a}_{BA}^n$$

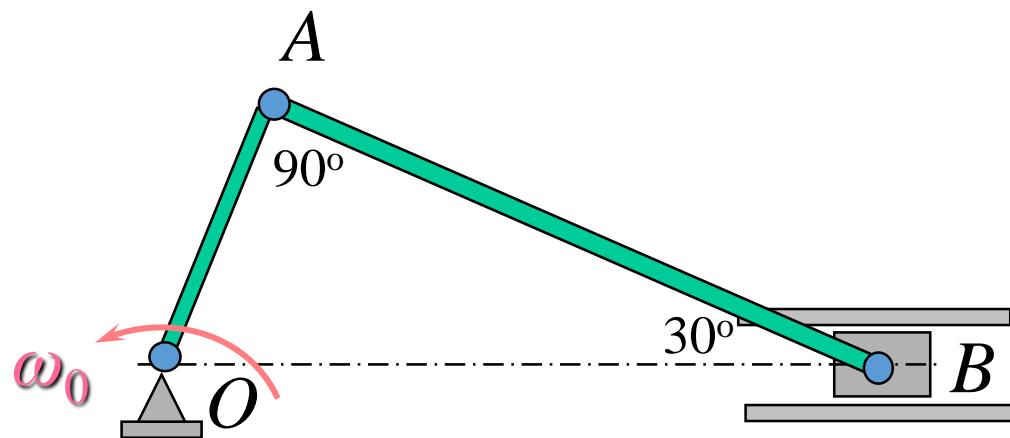
此即用基点法求点的加速度的基本公式。

有结论：

平面图形上任意一点的加速度，等于基点的加速度与这一点对于以基点为坐标原点的平移系的相对切向加速度和法向加速度的矢量和。



例题1 曲柄 - 滑块机构， $OA = r$ ， $AB = l$ ，曲柄以匀角速度 ω_0 绕 O 轴转动。求：图示瞬时，滑块 B 的加速度 a_B 和连杆 AB 的角加速度 α_{AB} 。



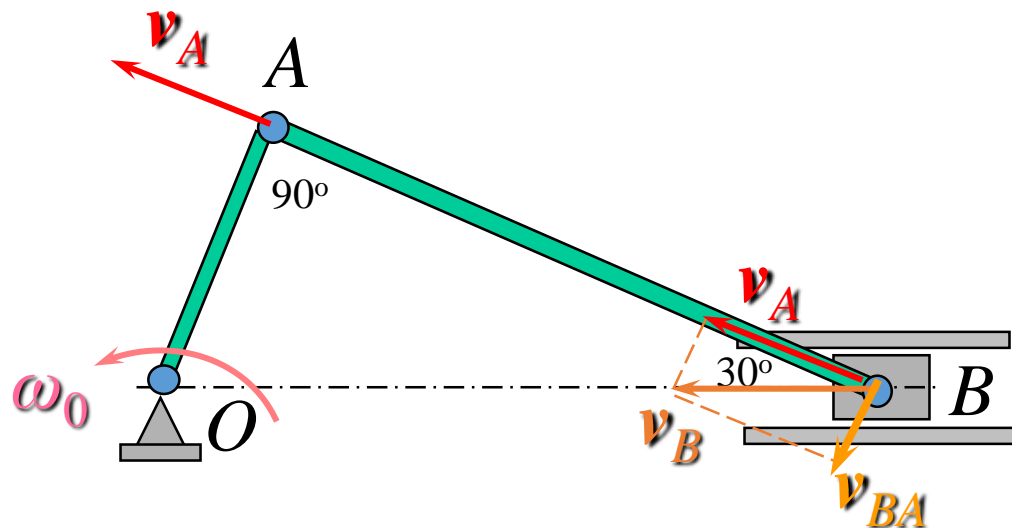


解：

(1) 确定连杆的角速度

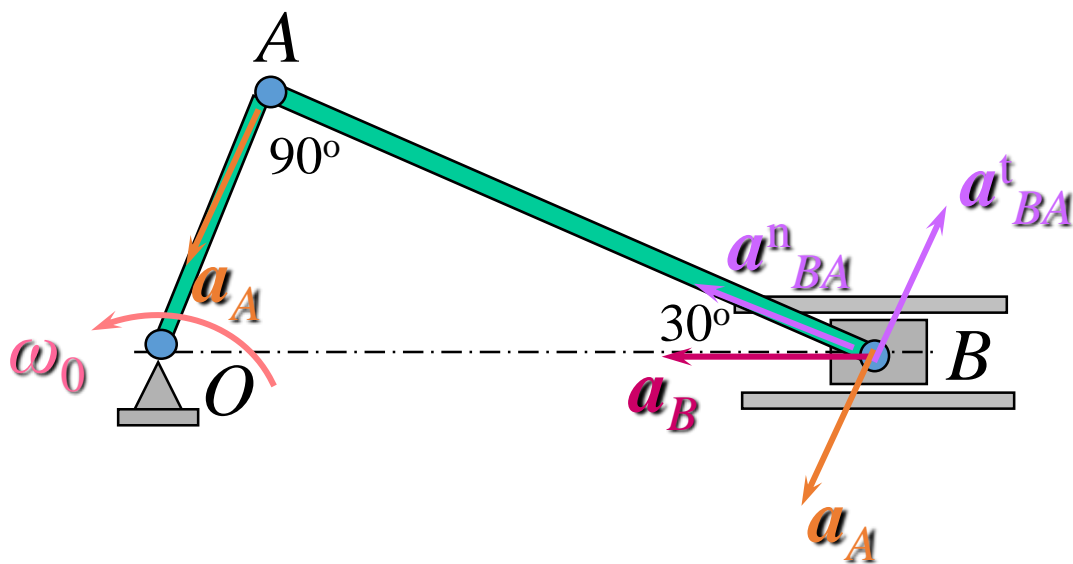
以A为基点

$$\boldsymbol{v}_B = \boldsymbol{v}_A + \boldsymbol{v}_{BA}$$



$$v_A = r\omega_0, \quad v_{BA} = v_A \tan 30^\circ = r\omega_0 \tan 30^\circ$$

$$\omega_{AB} = \frac{v_{BA}}{l} = \frac{r}{l} \omega_0 \tan 30^\circ = \frac{\omega_0}{3}$$



$$\omega_{AB} = \frac{\omega_0}{3}$$

(2) 加速度分析

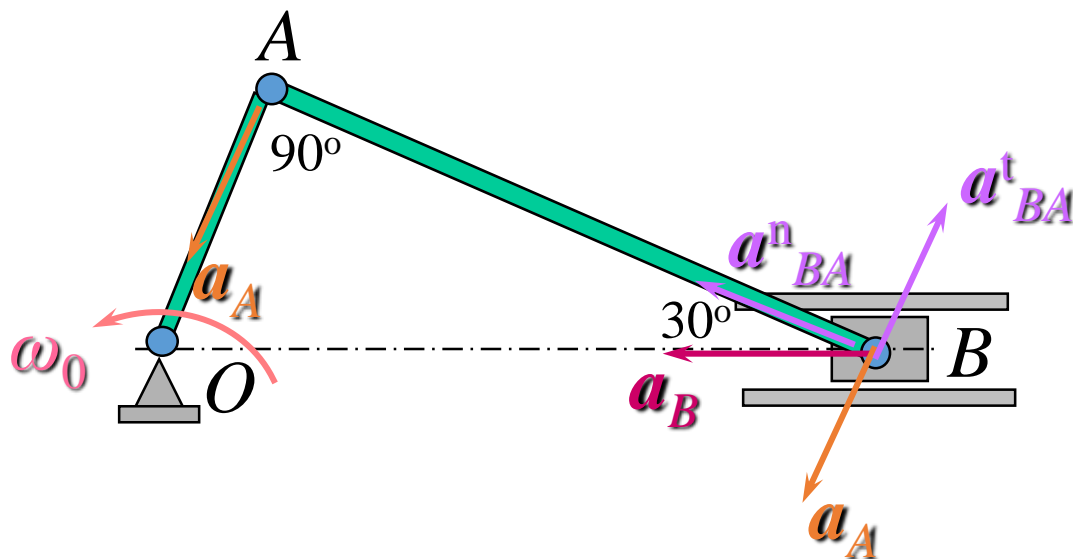
A点的加速度:

$$a_A = r \omega_0^2$$

B点的加速度：根据加速度合成定理

$$a_B = a_A + a^t_{BA} + a^n_{BA}$$

$$a^t_{BA} = \alpha_{AB} l, \quad a^n_{BA} = AB \times \omega_{AB}^2 = \frac{l \omega_0^2}{9}$$



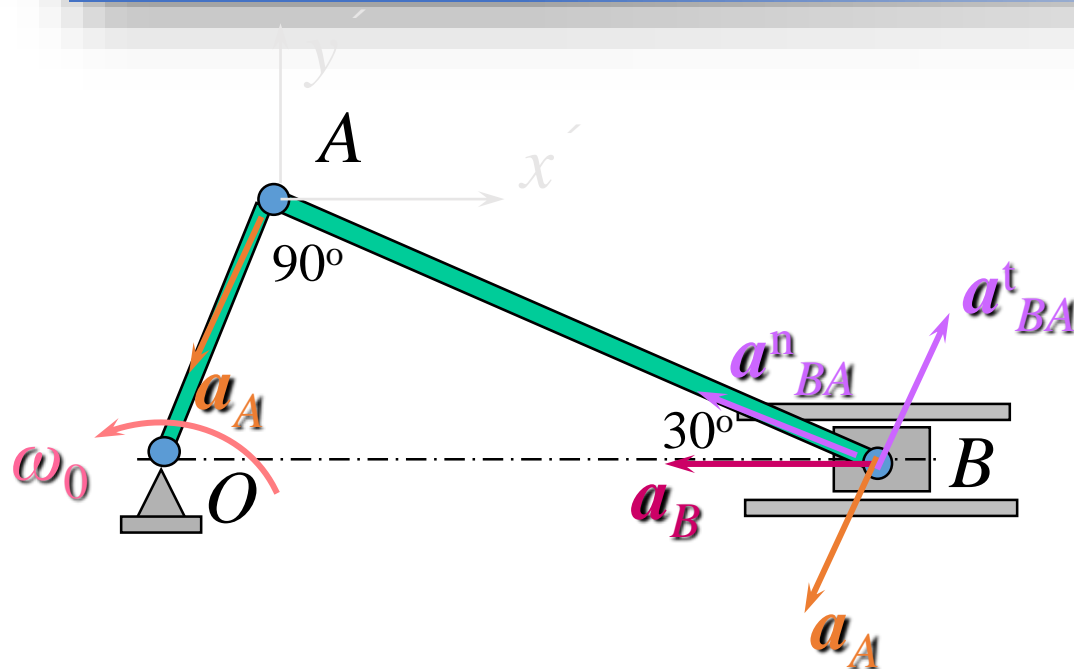
$$a_{BA}^n = AB \times \omega_{AB}^2 = \frac{l\omega_0^2}{9},$$

$$a_{BA}^t = \alpha_{AB} l$$

$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A + \mathbf{a}_{BA}^t + \mathbf{a}_{BA}^n$$

将加速度合成定理中各项向BA
方向投影

$$a_B \cos 30^\circ = a_{BA}^n = \frac{l\omega_0^2}{9}, \quad a_B = \frac{2\sqrt{3}}{27} l\omega_0^2$$



(3) 角加速度分析

根据加速度合成定理

$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A + \mathbf{a}_{BA}^t + \mathbf{a}_{BA}^n$$

$$a_{BA}^t = \alpha_{AB} l$$

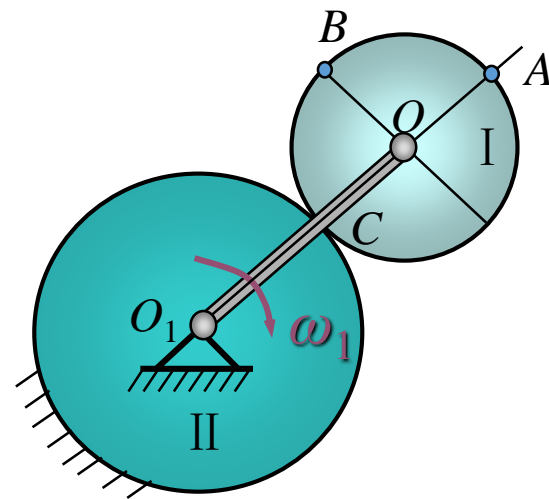
将加速度合成定理中各项向 \mathbf{a}_A 方向投影

$$a_B \sin 30^\circ = a_A - a_{BA}^t, \quad a_{BA}^t = r\omega_0^2 - \frac{\sqrt{3}}{27} l \omega_0^2 = (r - \frac{\sqrt{3}}{27} l) \omega_0^2$$

$$\alpha_{AB} = \frac{a_{BA}^t}{l} = (\frac{\sqrt{3}}{3} - \frac{\sqrt{3}}{27}) \omega_0^2 = \frac{8\sqrt{3}}{27} \omega_0^2$$



例题2 如图所示，在外啮合行星齿轮机构中，系杆 $O_1O = l$ ，以匀角速度 ω_1 绕 O_1 轴转动。大齿轮Ⅱ固定，行星轮Ⅰ半径为 r ，在轮Ⅱ上只滚不滑。设 A 和 B 是轮缘上的两点， A 点在 O_1O 的延长线上，而 B 点则在垂直于 O_1O 的半径上。试求点 A 和 B 的加速度。





解： 轮 I 作平面运动，其中心 O 的速度和加速度分别为：

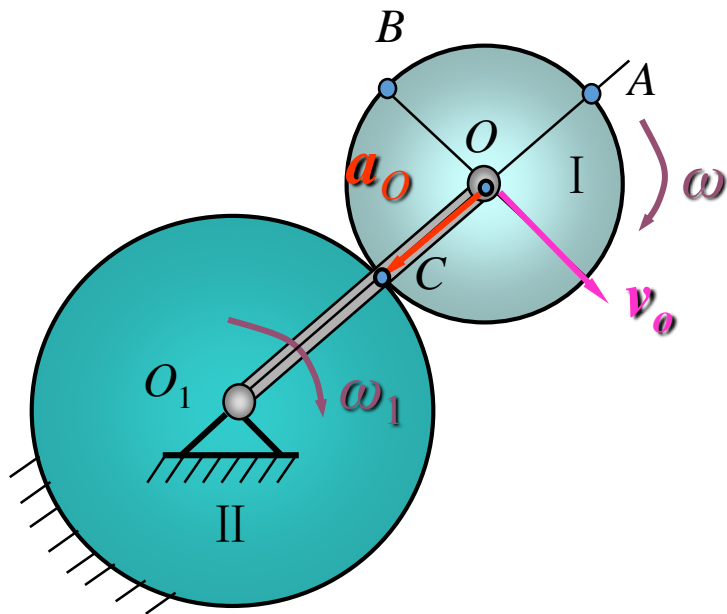
$$v_O = l\omega_1, \quad a_O = l\omega_1^2$$

轮 I 的速度瞬心在 C 点，则轮 I 的角速度

$$\omega = \frac{v_O}{r} = \frac{l}{r}\omega_1 \quad (\text{顺时针})$$

因为 ω_1 和 ω 都为常量，所以轮 I 的角加速度为零，则有

$$\alpha = 0$$





(1) 求A点的加速度。

轮 I 的角速度 $\omega = \frac{v_O}{r} = \frac{l}{r} \omega_1$, 角加速度 $\alpha = 0$

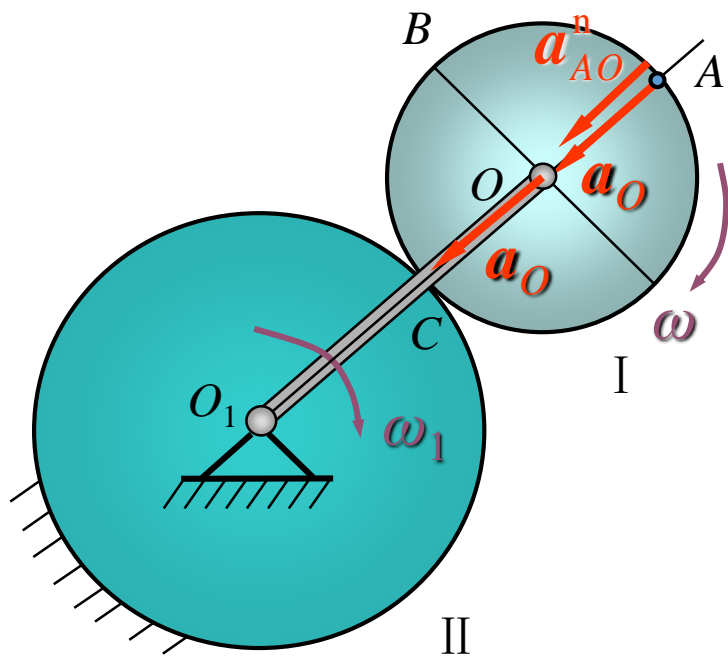
选O为基点, 应用加速度合成定理 $a_A = a_O + a_{AO}^t + a_{AO}^n$

各加速度的大小为 $a_O = l\omega_1^2$,

$a_{AO}^n = r\omega^2 = \frac{l^2}{r}\omega_1^2$, $a_{AO}^t = 0$ 方向如图。

所以由图可知A点的加速度的方向沿AO, 它的大小为

$$\begin{aligned} a_A &= a_O + a_{AO}^n \\ &= l\omega_1^2 + \frac{l^2}{r}\omega_1^2 \\ &= l\omega_1^2 \left(1 + \frac{l}{r}\right) \end{aligned}$$





(2) 求B点的加速度。

选O为基点，应用加速度合成定理 $\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_O + \mathbf{a}_{BO}^t + \mathbf{a}_{BO}^n$

其中 $a_O = l\omega_1^2$, $a_{BO}^n = r\omega^2 = \frac{l^2}{r}\omega_1^2$, $a_{BO}^t = 0$

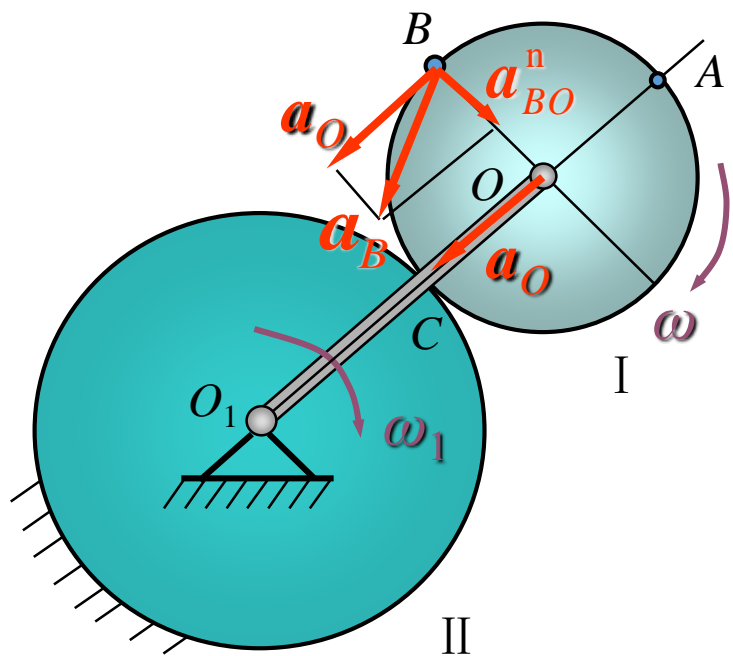
方向如图。

所以B点的加速度大小为

$$a_B = \sqrt{a_O^2 + (a_{BO}^n)^2} = l\omega_1^2 \sqrt{1 + \left(\frac{l}{r}\right)^2}$$

它与半径OB间的夹角为

$$\theta = \arctan \frac{a_O}{a_{BO}^n} = \arctan \frac{l\omega_1^2}{\frac{l^2}{r}\omega_1^2} = \arctan \frac{r}{l}$$





(2) 求C点的加速度。

选O为基点，应用加速度合成定理 $\boldsymbol{a}_B = \boldsymbol{a}_O + \boldsymbol{a}_{BO}^t + \boldsymbol{a}_{BO}^n$

其中 $a_O = l\omega_1^2$, $a_{BO}^n = r\omega^2 = \frac{l^2}{r}\omega_1^2$, $a_{BO}^t = 0$

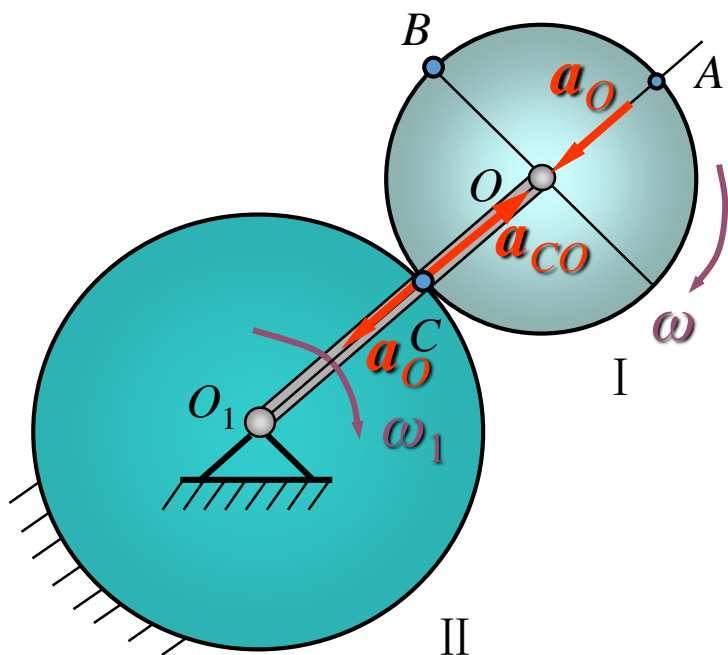
方向如图。

所以B点的加速度大小为

$$a_B = \sqrt{a_O^2 + (a_{BO}^n)^2} = l\omega_1^2 \sqrt{1 + \left(\frac{l}{r}\right)^2}$$

它与半径OB间的夹角为

$$\theta = \arctan \frac{a_O}{a_{BO}^n} = \arctan \frac{l\omega_1^2}{\frac{l^2}{r}\omega_1^2} = \arctan \frac{r}{l}$$





谢谢！