

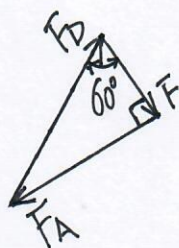
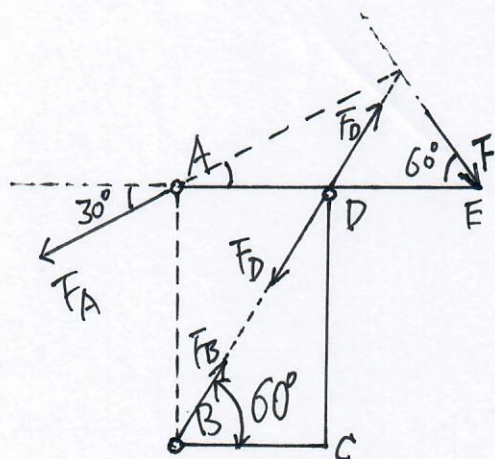
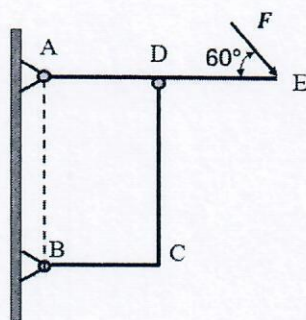
考试形式: 开卷, 允许带教材、课件和笔记

考试时间: 90 分钟

考生姓名: _____ 学号: _____ 所属院系: _____

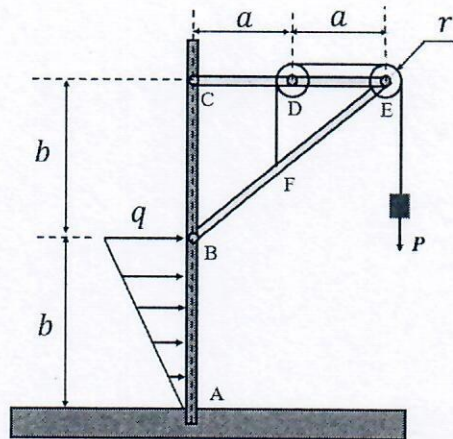
题号	一	二	三	四	选做题	总分
得分						

一、图示平面构架, A 和 B 端光滑铰连接, 直杆 AE 和直角杆 BCD 通过光滑铰连接于 D。其中, $AD=DE=BC=a$, $AB=CD=\sqrt{3}a$ 。力 F 作用于 E 端, 与 DE 成 60° 夹角。不计各个杆件的重力, 求支座 A 与 B 处的约束力。(15 分)



解: (1) BCD 在两个力的作用下平衡, 所以 $F_B = F_D$, 且两个力的方向相反, 作用在一条直线上
 (2) 直杆 AE 受到三个力的作用下平衡, 故三力的作用线共点。
 如图可以确定作用在 A 处的力 F_A 的方向。
 (3) 根据共点 (或汇交) 力系平衡的几何条件, 三个力首尾相接构成一个三角形。根据该三角形的几何条件, 我们能得到
 $F_A = \sqrt{3}F$, 方向与水平方向成 30° 角, 如图所示;
 $F_B = F_D = 2F$, 方向与水平方向成 60° 角, 如图所示。

二、图示平面构架, A 处固定连接, B、C 和 E 处都是光滑铰连接, 一个滑轮安装于 CE 杆的中点 D, 另一个滑轮安装于 E 处。柔绳一端固定连接于 BE 杆的 F 处, 绕过 D 和 E 处半径为 r 的两个滑轮, 连接一个重力为 P 的物体。载荷分布 q 和几何尺寸如图所示。不计各个杆件的重力, 求 A、B 和 C 处的约束力。(30 分)



取整个构架为研究对象:

$$\sum_i F_{xi} = 0 : F_{Ax} + F_q = 0$$

$$\text{则 } F_{Ax} = -F_q = -\frac{qb}{2}$$

$$\sum_i F_{yi} = 0 : F_{Ay} - P = 0$$

$$\text{则 } F_{Ay} = P$$

$$\sum_i M_{Ai} = 0 : M_A - F_q \cdot \frac{2}{3}b - P \cdot (2a+r) = 0$$

$$\text{则 } M_A = \frac{qb^2}{3} + P(2a+r)$$

取左边构架为研究对象:

$$\text{对 C 取矩: } \sum_i M_{Ci} = 0 : F_{Bx} \cdot b - P \cdot (2a+r) = 0$$

$$\text{则 } F_{Bx} = P \cdot \frac{2a+r}{b}$$

$$\sum_i F_{xi} = 0 : F_{Bx} + F_{Cx} = 0$$

$$\text{则 } F_{Cx} = -F_{Bx} = -P \cdot \frac{2a+r}{b}$$

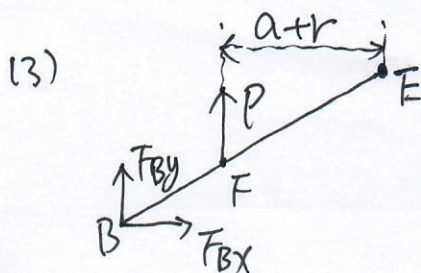
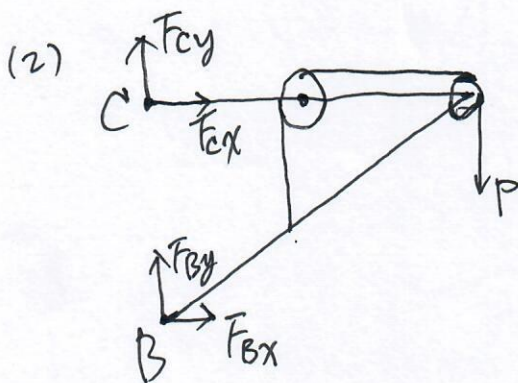
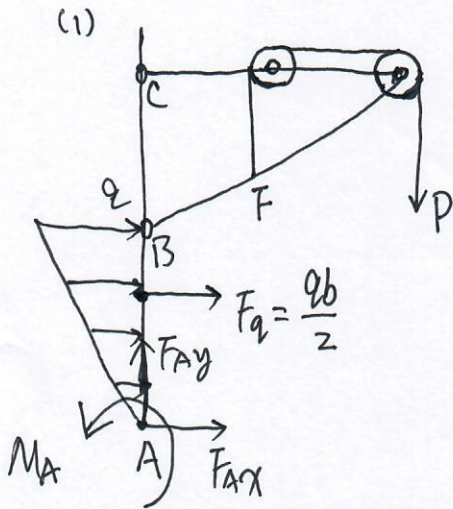
$$\sum_i F_{yi} = 0 : F_{By} + F_{Cy} - P = 0 \text{ 则 } F_{Cy} = P - F_{By}$$

取 BE 杆为研究对象:

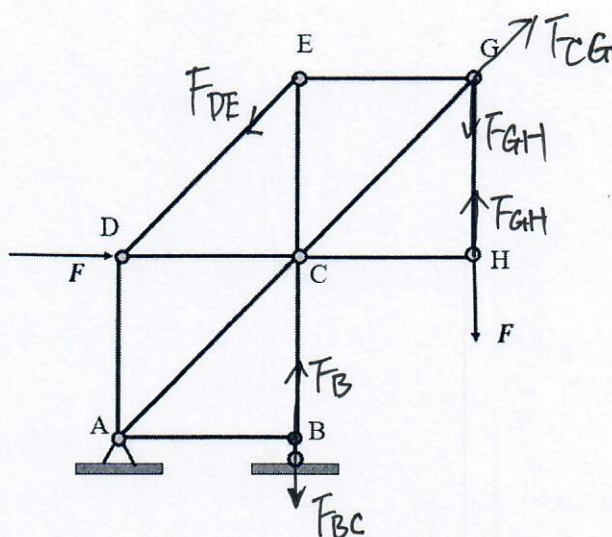
$$\text{对 E 取矩: } \sum_i M_{Ei} = 0 : F_{Bx} \cdot b - F_{By} \cdot 2a - P(a+r) = 0$$

$$\text{则 } F_{By} = \frac{P}{2}$$

$$F_{Cy} = P - F_{By} = \frac{P}{2}$$



三、如图所示桁架结构。A 处固定铰支座约束，B 处滑动铰支座约束。ABCD 和 CHGE 均为边长为 a 的正方形。AB 水平方向，DC 垂直于 EC。水平力 F 作用于 D 处，竖直力 F 作用于 H 处，各杆的重力不计。求 BC、DE 和 CG 杆的内力。(20 分)



解：(1) 将桁架视为一个整体，对 A 取矩： $\sum M_{Ai} = 0$ ，则有

$$F_B \cdot a - Fa - F \cdot 2a = 0 \quad \text{则 } F_B = 3F$$

(2) 对于节点 B， $\sum F_{yi} = 0$ ，则有

$$F_B - F_{BC} = 0 \quad \text{则 } \underline{BC \text{ 杆内力 } F_{BC} = F_B = 3F \text{ (压力)}}$$

(3) 取 ECHG 为一个整体，对 C 点取矩

$$\sum M_{Ci} = 0, \quad \text{即 } F_{DE} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}a - Fa = 0$$

$$\text{则 } \underline{DE \text{ 杆内力 } F_{DE} = \sqrt{2}F \text{ (拉力)}}$$

(4) 对于节点 H， $\sum F_{yi} = 0$ ，则有

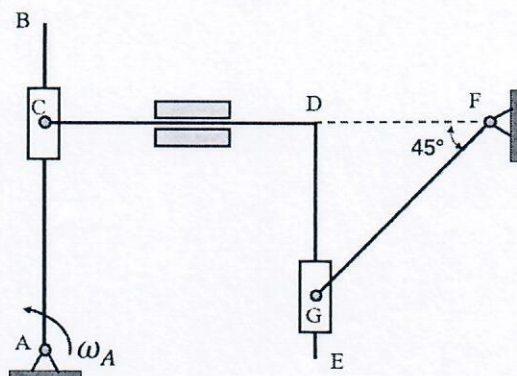
$$F_{GH} - F = 0, \quad \text{即 } F_{GH} = F$$

(5) 对于节点 G， $\sum F_{yi} = 0$ ，则有

$$\frac{\sqrt{2}}{2}F_{CG} - F_{GH} = 0$$

$$\text{得到 } \underline{F_{CG} = \sqrt{2}F_{GH} = \sqrt{2}F \text{ (压力)}}$$

四、图示平面机构，杆 AB 绕 A 定轴转动，带动直角刚体 CDE 沿着水平滑道在水平方向平移，进而带动杆 FG 绕 F 定轴转动。C 和 G 处都为套筒连接。图示瞬时，AB 杆竖直，AB 杆的角速度为 ω_A ，角加速度为零。AC=b，DG=DF=a。求此瞬时：1. 直角刚体 CDE 的速度和加速度；2. 杆 FG 绕点 F 的角速度和角加速度。(35 分)



解：(1) 取 C 为动点，坐标系 $Ax'y'$ 为动系，动系跟随杆 AB 作定轴转动。

动点 C 与坐标系 $Ax'y'$ 的重合点，即牵连点，绕点 A 作定轴转动，则牵连速度：

$$v_e^C = \omega_A \cdot AC = \omega_{AB}$$

方向垂直于 AB 杆，即水平向左。

动点 C 在动系 $Ax'y'$ 内，沿直线 y' 轴作平移运动。因此，动点 C 的相对速度方向沿 y' 轴向上。

动点 C 跟随 CDE 在定系下沿水平平移，因此动点 C 的绝对速度方向沿水平方向。

$$\vec{v}_a^C = \vec{v}_e^C + \vec{v}_r^C$$

将上式沿水平方向分解：

$$-v_a^C = -\omega_{AB}b + 0 \quad \text{即 } v_a^C = \omega_{AB}b$$

沿竖直方向分解：

$$0 = 0 + v_r^C \quad \text{即 } v_r^C = 0$$

(2) 根据加速度合成，有：

$$\vec{a}_a^C = \vec{a}_e^C + \vec{a}_r^C + \vec{a}_c^C$$

绝对加速度沿着水平方向；

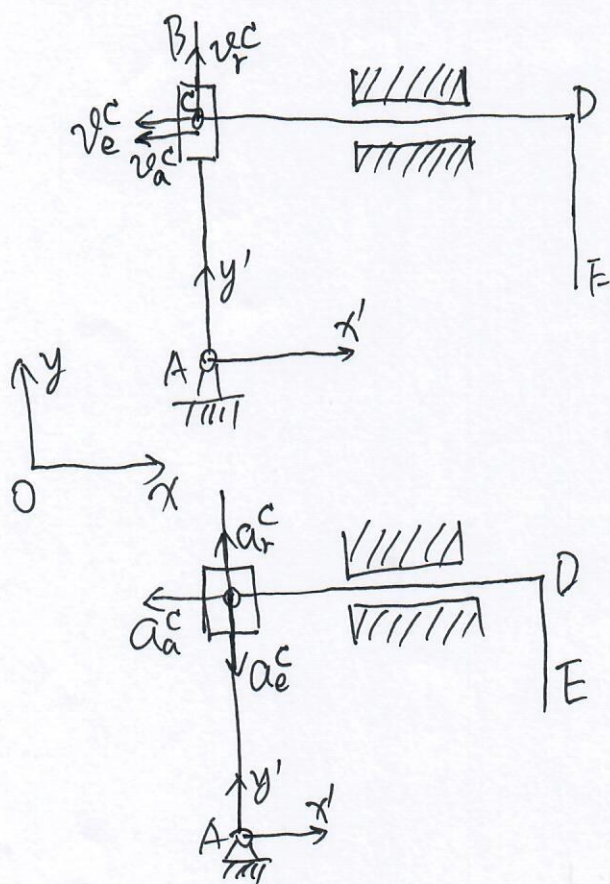
牵连加速度 \vec{a}_e^C 只有法向分量 $a_e^C = \omega_A^2 b$ ，切向分量为 0；

相对加速度 \vec{a}_r^C 沿着竖直方向；

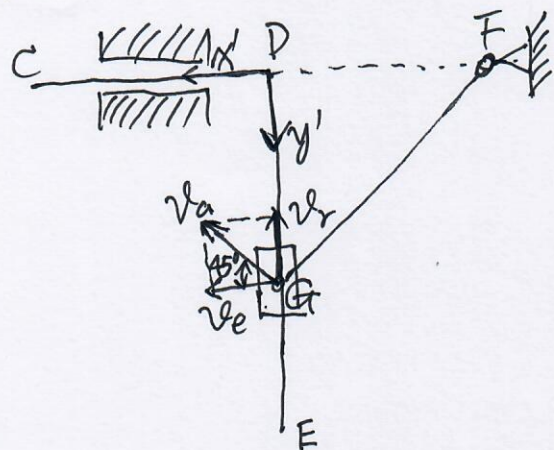
柯氏加速度 $\vec{a}_c^C = 2\omega_A \times \vec{v}_r^C$ ，因 $v_r^C = 0$ ，故 $a_c^C = 0$

将上式沿着水平方向分解，有 $a_a^C = 0$

所以 CDE 的速度 $v_a^C = \omega_{AB}b$ ，水平向左；加速度 $a_a^C = 0$ 。



(3)



取G为动点，坐标系 $Dx'y'$ 为动系，动系跟随CDE作水平方向的平移运动。则牵连速度为

$$v_e = v_a^c = \omega_{AB} b \quad (\text{方向水平向左})$$

动点G在动系 $Dx'y'$ 中的相对运动为沿着 y' 轴的平移运动，相对速度方向为竖直方向。

动点G的绝对运动为绕点F的定轴转动，则绝对速度方向垂直于FG杆，如图所示。

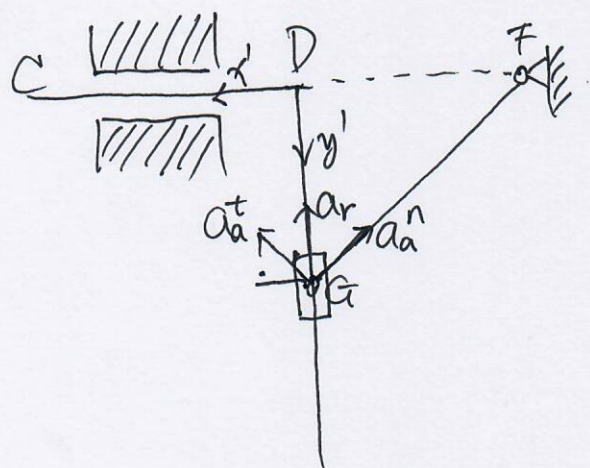
根据几何关系，知

$$v_a = \frac{v_e}{\cos 45^\circ} = \sqrt{2} \omega_{AB} b$$

根据G绕F作定轴转动，杆FG角速度 ω_{FG} ，有

$$v_a = \omega_{FG} \cdot FG = \omega_{FG} \cdot \sqrt{2} a$$

$$\text{则} \quad \omega_{FG} = \omega_A \cdot \frac{b}{a}$$



(4) 平移动系的加速度合成定理：

$$\underline{a}_a = \underline{a}_e + \underline{a}_r \quad (\text{对动点G})$$

绝对运动是定轴转动，则

$$\underline{a}_a = \underline{a}_a^t + \underline{a}_a^n$$

因为牵连加速 $\underline{a}_e = \underline{a}_a^c = 0$ ，则

$$\underline{a}_a^t + \underline{a}_a^n = \underline{a}_r$$

将上式沿水平方向分解：

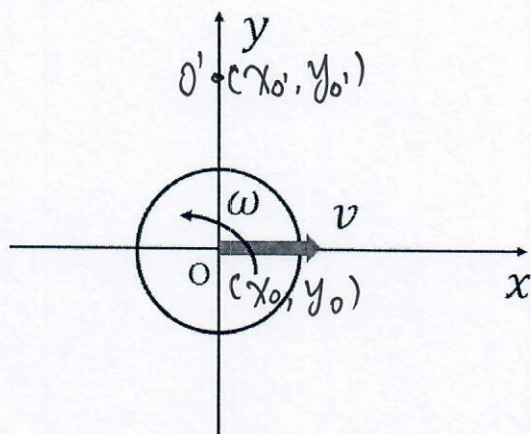
$$-a_a^t \cos 45^\circ + a_a^n \cos 45^\circ = 0$$

$$a_a^t = a_a^n = \omega_{FG}^2 \cdot FG = \frac{\sqrt{2} \omega_A^2 b^2}{a}$$

杆FG的角加速度为

$$\alpha_{FG} = \frac{a_a^t}{FG} = \omega_A^2 \cdot \frac{b^2}{a^2}$$

选做题：如图所示，一个圆盘的中心 O 沿着水平 x 轴以恒定速度 v 平移，同时圆盘绕着中心以恒定的角速度 ω 转动。在时间 $t=0$ 时刻，圆盘中心和坐标系原点重合。求：1. $t=0$ 时刻，圆盘的速度瞬心位置；2. 任意 t 时刻，圆盘的速度瞬心位置。(10 分)



解：点 O (圆盘中心) 绕速度瞬心 O' 作定轴转动，则点 O 与瞬心 O' 的连线 OO' 垂直于 O 点的速度矢量 \underline{v}_O 。
 则 OO' 垂直于 x 轴。 O 绕 O' 作定轴转动， O 点速度为 v ，则 OO' 的长度 $y_{0'} = \frac{v}{\omega}$ 。

(1) 在 $t=0$ 时刻，瞬心位置为：

$$\begin{aligned}
 x_{0'} &= 0 \\
 y_{0'} &= \frac{v}{\omega}
 \end{aligned}$$

(2) 在任意 t 时刻，速度瞬心位置为：

$$\begin{aligned}
 x_{0'} &= x_0 = vt \\
 y_{0'} &= \frac{v}{\omega}
 \end{aligned}$$