

### ТМ-9 частина 1

Визначити закони руху тіл 2 та 3 (рис. 1), а також абсолютну швидкість та прискорення точки  $M$ , якщо відомо: закон руху тіла 1  $x_1 = 5t^2$ , м; зовнішній радіус тіла 2  $R_2 = 1$  м, внутрішній радіус тіла 2  $r_2 = 0,5$  м, радіус тіла 3  $R_3 = 0,75$  м, момент часу  $t = 1$  с.

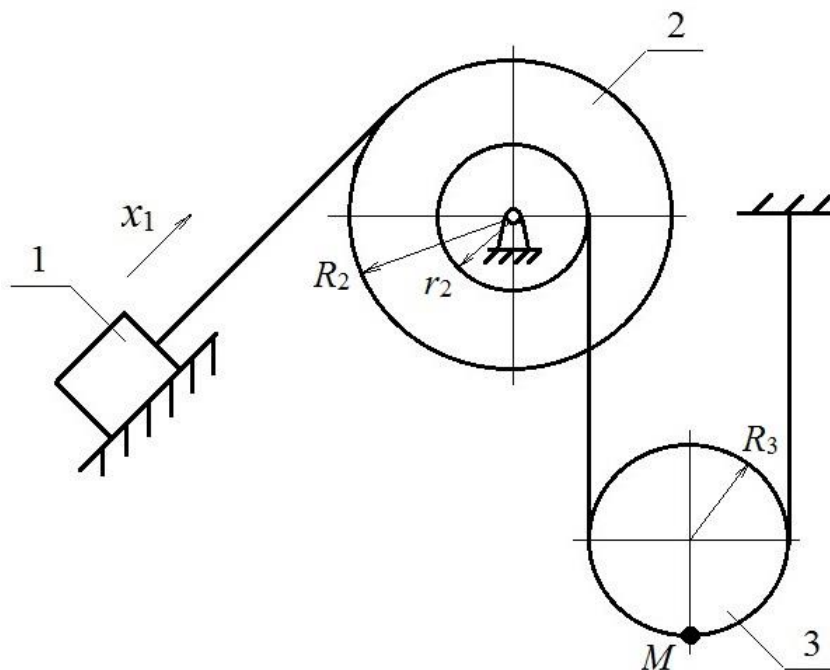


Рис. 1 Вихідна схема

### Розв'язання

Дано:

$$x_1 = 5t^2, \text{ м}$$

$$R_2 = 1 \text{ м}$$

$$r_2 = 0,5 \text{ м}$$

$$R_3 = 0,75 \text{ м}$$

$$t = 1 \text{ с}$$

Знайти:

$$\varphi_2, \varphi_3, v_M, a_M$$

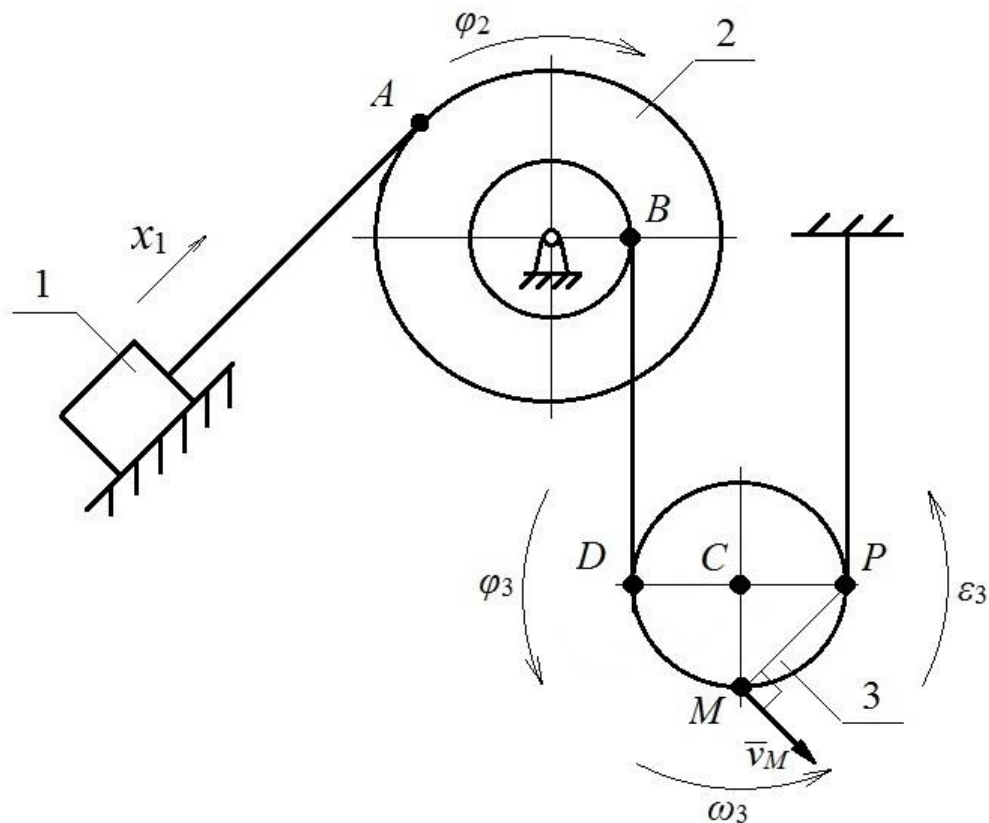


Рис. 2 Розрахункова схема

Складемо розрахункову схему (рис. 2). На ній позначимо – допоміжні точки  $A, B, C, D, P$ , напрямки руху тіл 2 та 3, напрямки кутової швидкості  $\omega_3$  та кутового прискорення  $\varepsilon_3$  тіла 3, та вектор абсолютної швидкості  $v_M$ .

Тіло 1 рухається поступово, тіло 2 має обертальний рух, тіло 3 – плоско-паралельний рух. Тіло 1 та точка  $A$  пов'язані ідеальною ниткою (такою, що не розтягується). Точки  $B$  та  $D, P$  та опора – також пов'язані ідеальними нитками.

З вихідних даних маємо напрямок руху тіла 1. Якщо тіло 1 поступово піднімається вздовж похилої поверхні та пов'язане з точкою  $A$  ідеальною ниткою, то тіло 2 обертається за годинниковою стрілкою (позначено  $\varphi_2$  на рис. 2). Аналогічно визначаємо напрямок руху тіла 3, яке обертається проти годинникової стрілки (позначено  $\varphi_3$  на рис. 2).

Якщо нитка ідеальна, то переміщення тіла 1 дорівнює довжині нитки, що намотується на зовнішній радіус тіла 2. Аналогічно, довжина нитки, що розмотується з внутрішнього радіуса тіла 2, дорівнює довжині нитки, що намотується на радіус тіла 3.

Визначимо рівняння кінематичних зв'язків

$$\begin{aligned}x_1 &= \varphi_2 \cdot R_2, \\ \varphi_2 \cdot r_2 &= \varphi_3 \cdot 2R_3.\end{aligned}$$

Звідки закони руху тіл 2 та 3

$$\begin{aligned}\varphi_2 &= \frac{x_1}{R_2} = \frac{5t^2}{1} = 5t^2, \text{ рад}, \\ \varphi_3 &= \frac{\varphi_2 \cdot r_2}{2R_3} = \frac{5t^2 \cdot 0,5}{2 \cdot 0,75} = 1,67t^2, \text{ рад}.\end{aligned}$$

Визначимо кутову швидкість  $\omega_3$  та кутове прискорення  $\varepsilon_3$  тіла 3.

$$\begin{aligned}\omega_3 &= \frac{d\varphi_3}{dt} = \frac{d(1,67t^2)}{dt} = 3,34t, \text{ рад/с}, \\ \varepsilon_3 &= \frac{d\varepsilon_3}{dt} = \frac{d(3,34t)}{dt} = 3,34, \text{ рад/с}^2.\end{aligned}$$

Напрямки  $\omega_3$  та  $\varepsilon_3$  – проти годинникової стрілки через те, що вони додатні при додатному  $t$ .

Тіло 3 рухається плоско-паралельно та підвішене за допомогою ідеальної нитки до опори. Тому центром обертання (миттєвим центром швидкостей) тіла 3 є точка  $P$ .

Визначимо абсолютну швидкість точки  $M$ .

$$v_M = \omega_3 \cdot MP = 3,34t \cdot \sqrt{2} \cdot R_3 = 3,53t, \text{ м/с}.$$

У момент часу  $t = 1$  с

$$v_M = 3,53 \cdot 1 = 3,53 \text{ м/с}.$$

Абсолютне прискорення точки тіла, що рухається плоско-паралельно, визначається як векторна сума прискорення полюса  $\overline{a_C}$  та нормального  $\overline{a_{MC}^n}$  та тангенціального прискорення  $\overline{a_{MC}^t}$  точки навколо цього полюса. В якості полюса обирається точка, прискорення якої відомо або легко знайти. Призначимо полюсом точку  $C$  через те, що вона є центром мас тіла 3 та рухається поступово.

$$\overline{a_M} = \overline{a_C} + \overline{a_{MC}^n} + \overline{a_{MC}^t}$$

Визначимо прискорення точки  $C$

$$x_C = \varphi_3 \cdot CP = 1,67t^2 \cdot R_3 = 1,25t^2, \text{ м},$$

$$v_C = \frac{dx_C}{dt} = \frac{d(1,25t^2)}{dt} = 2,5t, \text{ м/с},$$

$$a_C = \frac{dv_C}{dt} = \frac{d(2,5t)}{dt} = 2,5 \text{ м/с}^2.$$

Визначимо нормальне та тангенціальне прискорення точки  $M$  відносно полюса  $C$  у момент часу  $t = 1$  с

$$a_{MC}^n = \omega_3^2 \cdot MC = (3,34t)^2 \cdot R_3 = 8,37 \text{ (м/с}^2\text{)},$$

$$a_{MC}^\tau = \varepsilon_3 \cdot MC = 3,34 \cdot R_3 = 2,51 \text{ (м/с}^2\text{)}.$$

Для визначення абсолютного прискорення точки  $M$  спроектуємо вектори визначених прискорень на осі координат  $x$  та  $y$  (рис. 3). Зазначимо, що нормальне прискорення  $a_{MC}^n$  спрямовано від точки  $M$  до полюса  $C$ , а тангенціальне прискорення  $a_{MC}^\tau$  – перпендикулярно до нормального прискорення у напрямку кутового прискорення  $\varepsilon_3$ .

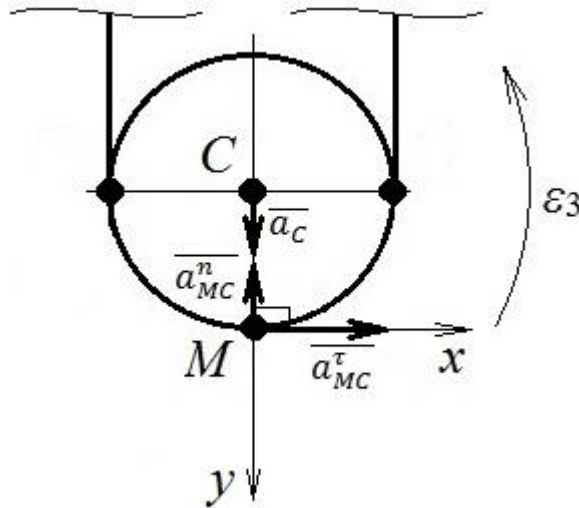


Рис. 3 Розрахункова схема прискорень

Тоді абсолютне прискорення  $a_M$  точки  $M$

$$a_M = \sqrt{\left(\sum a_{ix}\right)^2 + \left(\sum a_{iy}\right)^2} = \sqrt{(a_{MC}^\tau)^2 + (a_C - a_{MC}^n)^2} =$$

$$= \sqrt{2,51^2 + (2,5 - 8,37)^2} = 6,38 \text{ (м/с}^2\text{)}.$$

**Відповідь:**  $\varphi_2 = 5t^2, \text{ рад}, \varphi_3 = 1,67t^2, \text{ рад}, v_M = 3,53 \text{ м/с}, a_M = 6,38 \text{ м/с}^2.$