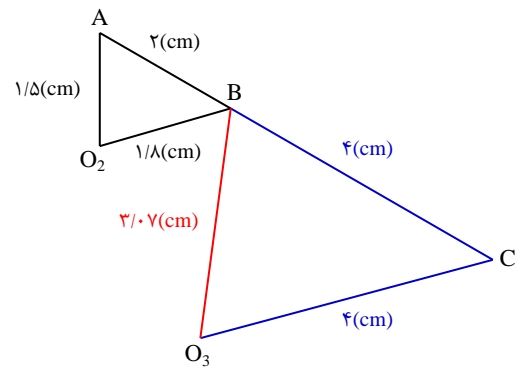
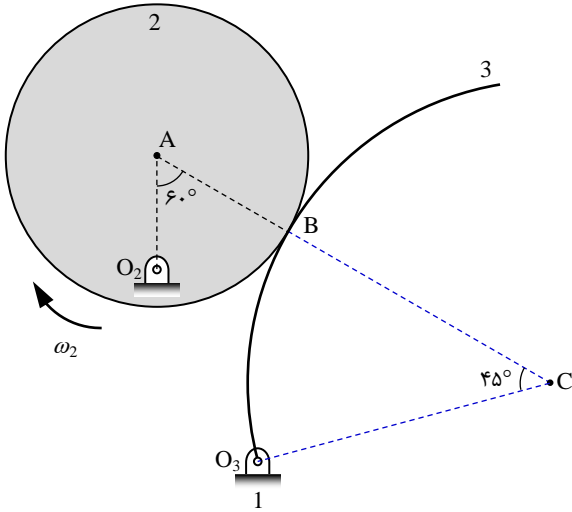




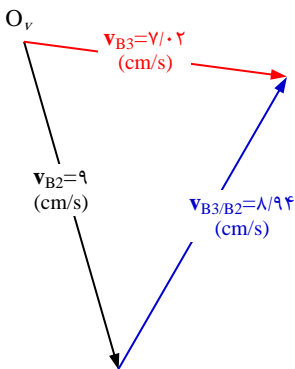
مسأله‌ی نمونه‌ی حل شده (تماس غلتشی-لغزشی)

(۱) در مکانیزم شکل روبرو عضو ۲ با سرعت زاویه‌ای ثابت $\omega_2 = 5 \text{ (rad/s)}$ در جهت ساعت‌گرد دوران می‌کند. سرعت زاویه‌ای و شتاب زاویه‌ای عضو ۳ را برای لحظه‌ی نشان داده شده به دست آورید.

$CO_3 = 4 \text{ (cm)}$, $BC = 4 \text{ (cm)}$, $AB = 2 \text{ (cm)}$, $O_2A = 1/5 \text{ (cm)}$



مقیاس ترسیمه‌ی سرعت
 $1 \text{ (cm)} \equiv 2 \text{ (cm/s)}$



$$\vec{v}_{B3} = \vec{v}_{B2} + \vec{v}_{B3/B2}$$

با ترسیم رابطه‌ی بالا، اندازه‌ی بردارهای $\vec{v}_{B3/B2}$ و \vec{v}_{B3} به دست می‌آیند. سپس با استفاده از \vec{v}_{B3} ، سرعت زاویه‌ای عضو ۳ به دست می‌آید. با استفاده از اطلاعات ترسیمه، نتیجه می‌شود.

$$v_{B3} = 7/10 \cdot 2 \text{ (cm/s)} \quad \rightarrow \quad \omega_3 = 2/3 \text{ (rad/s)}$$

$$v_{B3/B2} = 8/9 \cdot 4 \text{ (cm/s)}$$

برای ادامه‌ی حل در بخش شتاب، به محاسبه‌ی سرعت نسبی نقطه‌های A و C نیاز است.

$$\vec{v}_C = \vec{v}_{B3} + \left(\vec{\omega} \times \vec{B_3C} \right) = \vec{v}_{B2} + \vec{v}_{B3/B2} + \left(\vec{\omega}_3 \times \vec{B_3C} \right) = \vec{v}_A + \left(\vec{\omega}_2 \times \vec{AB_2} \right) + \vec{v}_{B3/B2} + \left(\vec{\omega} \times \vec{B_3C} \right)$$

$$\vec{v}_{C/A} = \vec{v}_C - \vec{v}_A = \left(\vec{\omega}_2 \times \vec{AB_2} \right) + \left(\vec{\omega} \times \vec{B_3C} \right) + \vec{v}_{B3/B2}$$

در رابطه‌ی اخیر، همه‌ی بردارها موازی و عمود بر راستای ABC هستند. با توجه به اطلاعات به دست آمده از ترسیمه‌ی بالا، دو جمله‌ی نخست هم‌جهت هستند. اما جمله‌ی سوم، $\vec{v}_{B3/B2}$ ، خلاف جهت دو جمله‌ی اول است.

$$v_{C/A} = 10/26 \text{ (cm/s)}$$



مسأله‌ی نمونه‌ی حل شده (تماس غلتشی-لغزشی)

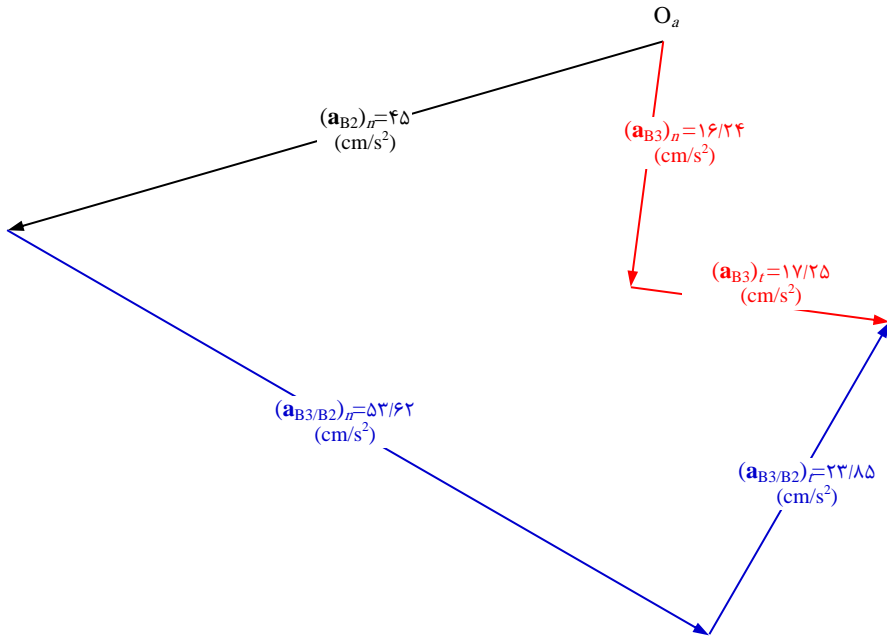
برای حل شتاب، رابطه‌ی شتاب نسبی همانند سرعت نسبی در بخش پیش نوشته می‌شود.

$$(\vec{a}_{B_3})_n + (\vec{a}_{B_3})_t = (\vec{a}_{B_2})_n + (\vec{a}_{B_3/B_2})_n + (\vec{a}_{B_3/B_2})_t = (\vec{a}_{B_2})_n + [(\vec{a}_{B_3/C})_n + (\vec{a}_{C/A})_n + (\vec{a}_{A/B_2})_n] + (\vec{a}_{B_3/B_2})_t$$

$$\left. \begin{aligned} |(\vec{a}_{B_3/C})_n| &= \frac{v_{B_3/C}^2}{B_3 C} = B_3 C \cdot \omega_3^2 = 21.16 \text{ (cm/s}^2\text{)} \\ |(\vec{a}_{C/A})_n| &= \frac{v_{C/A}^2}{CA} = 17.54 \text{ (cm/s}^2\text{)} \\ |(\vec{a}_{A/B_2})_n| &= \frac{v_{A/B_2}^2}{A B_2} = A B_2 \cdot \omega_2^2 = 50 \text{ (cm/s}^2\text{)} \end{aligned} \right\} \rightarrow |(\vec{a}_{B_3/B_2})_n| = 21.16 - 17.54 + 50 = 53.62 \text{ (cm/s}^2\text{)}$$

با استفاده از اطلاعات ترسیمه‌ی زیر نتیجه می‌شود.

$$(a_{B_3})_t = 17/25 \text{ (cm/s}^2\text{)} \rightarrow \alpha_3 = 5/6 \text{ (rad/s}^2\text{)}$$



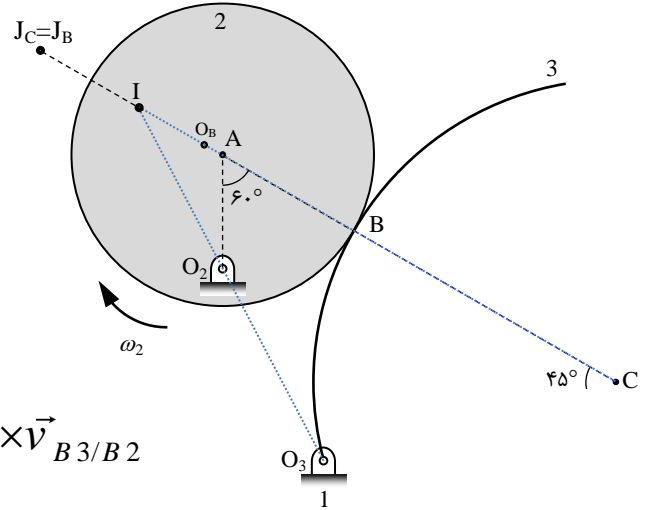
مقیاس ترسیمه‌ی شتاب
 $1 \text{ (cm)} \equiv 5 \text{ (cm/s}^2\text{)}$



روش دوم: استفاده از معادله اوپلر ساواری و محاسبه مرکز انحنا B_3/B_2

$$J_C C = \frac{IC^2}{AC} = \frac{7.3^2}{6} = 8.89 \text{ cm}$$

$$O_B B = \frac{IB^2}{J_B B} = \frac{IB^2}{J_C B} = \frac{3.26^2}{4.89} = 2.173 \text{ cm}$$



$$\vec{a}_{B_3}^n + \vec{a}_{B_3}^t = \vec{a}_{B_2}^n + \vec{a}_{B_2}^t + \vec{a}_{B_3/B_2}^n + \vec{a}_{B_3/B_2}^t + 2\vec{\omega}_2 \times \vec{v}_{B_3/B_2}$$

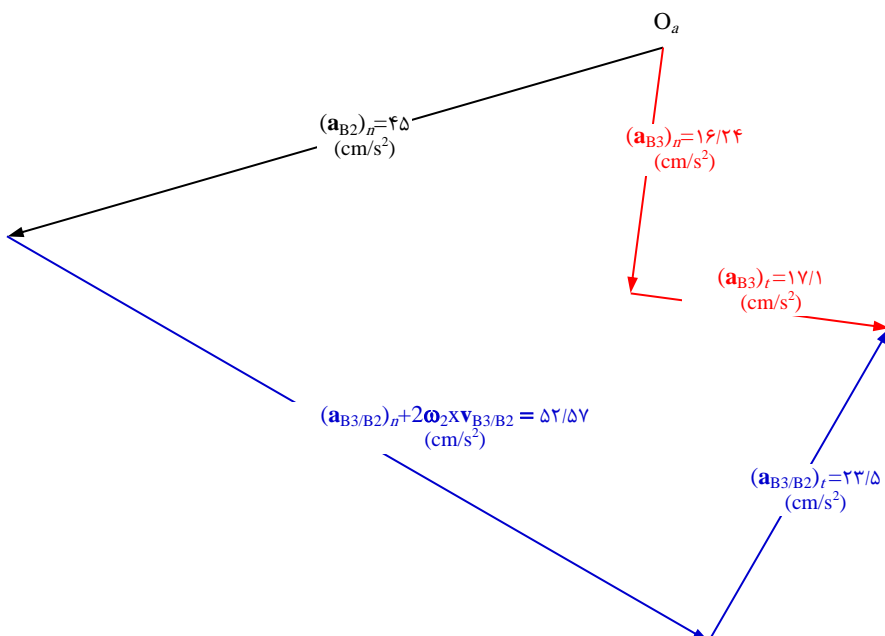
$$a_{B_3/B_2}^n = \frac{v_{B_3/B_2}^2}{O_B B} = \frac{8.94^2}{2.173} = 36.83 \text{ cm/s}^2 \parallel \overline{BO_B}$$

$$|2\vec{\omega}_2 \times \vec{v}_{B_3/B_2}| = 2 \times 5 \times 8.94 = 89.4 \text{ cm/s}^2 \parallel \overline{AC}$$

$$|\vec{a}_{B_3/B_2}^n + 2\vec{\omega}_2 \times \vec{v}_{B_3/B_2}| = 89.4 - 36.83 = 52.57 \text{ cm/s}^2 \parallel \overline{AC}$$

با استفاده از اطلاعات ترسیمه‌ی زیر نتیجه می‌شود.

$$(a_{B_3})_t = 17/1 (\text{cm/s}^2) \rightarrow \alpha_3 = 5/57 (\text{rad/s}^2)$$



مقیاس ترسیمه‌ی شتاب
 $1(\text{cm}) \equiv 5(\text{cm/s}^2)$