

НИУ МЭИ

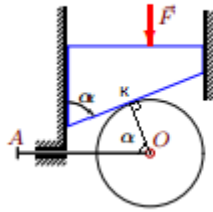
Кафедра РМДиПМ

Задание №9. «Уравнение Лагранжа. Вычисление ускорения»

Студент: Кананыхина Е.В.
Преподаватель: Кирсанов М.Н.

Москва, 2016.

Кананыхина Екатерина



Цилиндр массой 3 кг шарнирно закреплен на штоке OA . Цилиндр катится по скошенной поверхности клина. Клин движется в направляющих, перпендикулярных штоку. На клин массой 1 кг действует сила $F = 49$ Н; масса штока 9 кг. Механизм расположен в горизонтальной плоскости. Найти ускорение клина при $\alpha = \pi/6$.

Решение .

За обобщенную координату примем перемещение клина (вверх) $q = y$. Составим уравнение

Лагранжа 2-го рода

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial T}{\partial \dot{y}} \right) - \frac{\partial T}{\partial y} = Q .$$

Кинетическая энергия плоского движения цилиндра

$$T_{\text{ц}}^{\text{плоск}} = \frac{m_{\text{ц}} v_{\text{ox}}^2}{2} + \frac{m_{\text{ц}} R_{\text{ц}}^2 \omega_{\text{ц}}^2}{4}$$

Кинетическая энергия поступательного движения клина

$$T_{\text{к}}^{\text{пост}} = \frac{m_{\text{к}} v_{\text{кy}}^2}{2}$$

Кинетическая энергия поступательного движения штока

$$T_{\text{шт}}^{\text{пост}} = \frac{m_{\text{шт}} v_{\text{шт}}^2}{2}$$

Кинетическая энергия всей системы равна

$$T = T_{\text{ц}}^{\text{плоск}} + T_{\text{к}}^{\text{пост}} + T_{\text{шт}}^{\text{пост}} = \frac{m_{\text{ц}} v_{\text{ox}}^2}{2} + \frac{m_{\text{ц}} R_{\text{ц}}^2 \omega_{\text{ц}}^2}{4} + \frac{m_{\text{к}} v_{\text{кy}}^2}{2} + \frac{m_{\text{шт}} v_{\text{шт}}^2}{2}$$

Рассмотрим граф $O \xrightarrow[\alpha]{R_{\text{ц}}} K$

$$v_{\text{кx}} = v_{\text{ox}} - \omega_{\text{ц}} R_{\text{ц}} \sin(\pi - \alpha)$$

$$v_{\text{кy}} = v_{\text{oy}} + \omega_{\text{ц}} R_{\text{ц}} \cos(\pi - \alpha)$$

Учитывая, что

$$v_{\text{кx}} = 0$$

$$v_{\text{oy}} = 0$$

$$v_{\text{кy}} = \dot{y}$$

Получаем

$$\omega_{\text{ц}} = - \frac{\dot{y}}{R_{\text{ц}} \cos \alpha}$$

$$v_{\text{ox}} = - \dot{y} \tan \alpha$$

Подставляем получившиеся выражения в выражение кинетической энергии

$$T = \frac{m_u \dot{y}^2 \operatorname{tg}^2 \alpha}{2} + \frac{m_u R_u^2 \dot{y}^2}{4R_u^2 \cos^2 \alpha} + \frac{m_k \dot{y}^2}{2} + \frac{m_{um} \dot{y}^2 \operatorname{tg}^2 \alpha}{2}$$

Выносим за скобки обобщенную скорость

$$T = \frac{\dot{y}^2}{2} \left(m_u \operatorname{tg}^2 \alpha + \frac{m_u}{2 \cos^2 \alpha} + m_k + m_{um} \operatorname{tg}^2 \alpha \right)$$

Введем обозначения для постоянной величины

$$A = m_u \operatorname{tg}^2 \alpha + \frac{m_u}{2 \cos^2 \alpha} + m_k + m_{um} \operatorname{tg}^2 \alpha = 7$$

Отсюда получаем упрощенное выражение для кинетической энергии

$$T = \frac{\dot{y}^2}{2} A$$

Определим обобщенную силу системы

$$Q = \frac{-F v_{ky}}{\dot{y}} = \frac{-F \dot{y}}{\dot{y}} = -F = -49H$$

Запишем дифференциальное уравнение Лагранжа 2-го рода

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial T}{\partial \dot{y}} \right) - \frac{\partial T}{\partial y} = Q$$

Дифференцируем уравнение кинетической энергии по обобщенной координате

$$\frac{\partial T}{\partial y} = 0$$

Дифференцируем уравнение кинетической энергии по обобщенной скорости

$$\frac{\partial T}{\partial \dot{y}} = A \dot{y}$$

Дифференцируем полученное выражение по времени

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial T}{\partial \dot{y}} \right) = A \frac{d\dot{y}}{dt} = A \ddot{y}$$

Получаем окончательное выражение

$$A \ddot{y} = Q$$

Находим ускорение клина

$$\ddot{y} = \frac{Q}{A} = \frac{-49}{7} = -7c^{-2}$$