

1 Постановка задачи

Задача 30.4. На конце стержня AC , вращающегося вокруг оси B , шарнирно закреплена муфта A массой m_1 и моментом инерции J_1 . Муфта скользит по стержню KD , качающемуся вокруг оси D . На другом конце стержня AC закреплен ползун C , скользящий по поверхности горизонтального поршня. Масса ползуна C равна m_2 . К стержню KD приложен момент M , к штоку поршня - горизонтальная сила F . Дано: $AB = BD = a$, $BC = b$. Составить уравнение движения системы. За обобщенную координату принять угол поворота стержня DK φ .

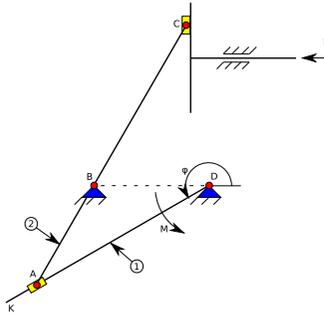


Рис. 1: Постановка задачи

2 Ход решения

2.1 Вычисление энергии системы

1. Запишем выражение для кинетической энергии :

$$T = \frac{m_1 V_a^2}{2} + \frac{J \dot{\varphi}_A^2}{2} + \frac{m_2 V_c^2}{2} \quad (1)$$

2.2 Кинематика системы

1. Введем обозначение $\gamma = \varphi - \pi$
2. Рассмотрим треугольник ABD , из которого найдем, что угол поворота второго тела $\varphi_2 = 2\gamma$, продифференцируем данное соотношение и получим, что $\omega_2 = 2\dot{\varphi}$
3. Запишем граф $B \xrightarrow{\pi + 2\gamma, a} A$, из которого найдем скорость точки A

$$V_{Ax} = 2a \left(\frac{d}{dt} \varphi(t) \right) \sin(2\varphi(t)) \quad (2)$$

$$V_{Ay} = -2a \left(\frac{d}{dt} \varphi(t) \right) \cos(2\varphi(t)) \quad (3)$$

4. Для нахождения скорости точки C запишем граф $B \xrightarrow{2\gamma, b} C$

$$V_{Cx} = -2b \left(\frac{d}{dt} \varphi(t) \right) \sin(2\varphi(t)) \quad (4)$$

$$V_{Cy} = 2b \left(\frac{d}{dt} \varphi(t) \right) \cos(2\varphi(t)) \quad (5)$$

2.3 Уравнение Лагранжа

1. Запишем компоненты уравнения лагранжа для данной системы (кинетическая энергия была записана ранее - см. уравнение (1)) :

$$Q = M + 2b \sin(2\varphi(t)) F + (2agm_1 - 2bgm_2) \cos(2\varphi(t)) \quad (6)$$

2. Кинетическая энергия с учетом подстановки скоростей будет выглядеть следующим образом:

$$T = \frac{(4b^2 m_2 + 4a^2 m_1 + J_1) \left(\frac{d}{dt} \varphi(t) \right)^2}{2} \quad (7)$$

3. В результате получаем выражение для уравнения Лагранжа :

$$\begin{aligned} & (4b^2 m_2 + 4a^2 m_1 + J_1) \ddot{\varphi}(t) = \\ & = M + 2b \sin(2\varphi(t)) F + 2g(a m_1 - b m_2) \cos(2\varphi(t)) \end{aligned} \quad (8)$$