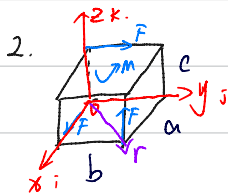


1. ✓ ✓ X X



首先将力向O点化简得 $\vec{F}_R = \vec{F}_i + \vec{F}_j + \vec{F}_k$

$$\vec{M}_O = 3Fb\vec{k} - Fc\vec{i} + F\vec{r} \times \vec{k}$$

$$= 3Fb\vec{k} - Fc\vec{i} + F(a\vec{i} + a\vec{j}) \times \vec{k} = 3Fb\vec{k} - Fa\vec{j} + (Fb - Fc)\vec{i}$$

将力化为一合力则 $\vec{F}_R \cdot \vec{M}_O = 0$

$$\Rightarrow a + c = 4b$$

3. 由于下落过程质心位置不变, 固 $x_A = \frac{l}{2} \cos \theta$, $y_A = l \sin \theta$

$$4. J_O = J_{\text{圆盘}} + J_{\text{杆AB}} = \frac{1}{2} \cdot 2m \cdot \left(\frac{l}{2}\right)^2 + \left(\frac{1}{12}ml^2 + m\left(\frac{3}{4}l\right)^2\right)$$

$$= \frac{43}{48} ml^2$$

$$\text{质心位置 } x = \frac{2m \cdot 0 + m \cdot \left(\frac{3}{4}l\right)}{3m} = -\frac{l}{4} = x_A$$

质心在A点

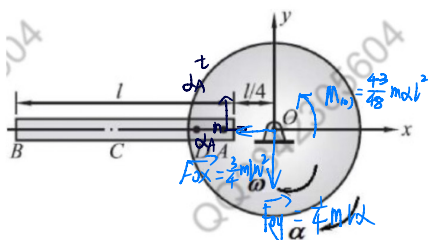
$$\alpha_A^2 = \alpha \cdot \frac{l}{4} \quad J\alpha = M_{10} = \frac{43}{48} ml^2$$

$$\alpha_A^2 = \omega^2 \cdot \frac{l}{4}$$

$$F_{ox} = 3m \cdot \alpha_A^2 = \frac{3}{4} ml \omega^2$$

$$F_{oy} = 3m \cdot \alpha_A^2 = \frac{3}{4} ml \alpha$$

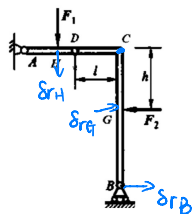
方向如图所示



二、(10分) 以下两题选做一题, 余下1题可限时结束后训练。

(一) 图示机构在主动动力 F_1 、 F_2 作用下处于平衡。已知 $AH = l$, $HD = l/3$, $h = 2l$, 不计杆重,

位移原理求平衡时 F_1 和 F_2 之间应满足的关系 (用其他方法做不给分)



$$F_1 \delta r_H - F_2 \delta r_G = 0$$

$$\delta r_H = AH \cdot \delta \theta = l \delta \theta$$

构建BCD作平面运动, 瞬心在点C

$$W_{BCD} = \frac{AD \cdot W_{AD}}{CD} = \frac{4}{3} W_{AD}$$

$$\frac{\delta r_G}{\delta \theta} = \frac{h W_{BCD}}{W_{AD}} = \frac{8}{3} l$$

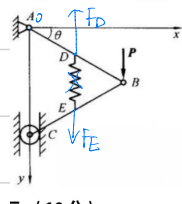
代入虚功方程

$$(F_1 l - \frac{8 F_2 l}{3}) \delta \theta = 0$$

$$\text{则 } F_1 = \frac{8}{3} F_2$$

(二) 平面机构中, 杆、弹簧及小轮 C 质量不计, 摩擦不计。已知: $AB=BC=l$, 弹簧 DE 连

的中点, 原长为 $l/2$, 刚度为 k , 点 B 作用一已知铅直力 P , 试用虚位移原理求机构平衡时 θ 值。



$$\begin{aligned} \delta y_D &= -\frac{1}{2} \sin \theta & \delta y_D &= \frac{1}{2} \cos \theta \\ \delta y_E &= -\frac{3}{2} l \sin \theta & \delta y_E &= \frac{3}{2} l \cos \theta \\ \delta y_B &= -l \sin \theta & \delta y_B &= l \cos \theta \end{aligned}$$

$$P \cdot |\delta y_B| + F_E \cdot |\delta y_E| - F_D \cdot |\delta y_D| = 0$$

$$F_D = F_E = -k(l \sin \theta - \frac{1}{2} l)$$

$$P = k(l \sin \theta - \frac{1}{2} l)$$

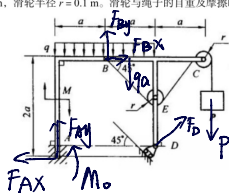
$$\sin \theta = \frac{P}{k l} + \frac{1}{2}$$

三. ① 略. 详情看静力学测试答案.

②.

做过《静力学测试》的同学做此题:

图示结构由不计自重的弯曲刚架 AB 与 T 字形刚架 BCD 组成, 它们之间由铰链 B 相连, 刚架的 A 端插入地面, D 处为滚动支座。绳子的一段与铰链 B 的销钉相连, 另一端跨过滑轮后挂一重物 P 。作用于结构上的载荷有矩为 $M=40 \text{ N} \cdot \text{m}$ 的力偶, 均布载荷 $q=20 \text{ N/m}$, 物重 $P=40 \text{ N}$ 。尺寸如图所示, 其中 $a=1 \text{ m}$, 滑轮半径 $r=0.1 \text{ m}$ 。滑轮与绳子的自重及摩擦略去不计。求 A 及 D 处的约束力。



首先对 T 字架受力分析

$$\sum M_{B0} = 0$$

$$-P(a+r) - q \cdot a \cdot \frac{a}{2} + \frac{\sqrt{2}}{2} F_D \cdot a + \frac{\sqrt{2}}{2} F_D \cdot 2a = 0$$

$$\Rightarrow F_D = 44.3 \text{ N}$$

再整体受力分析

$$\sum F_y = 0, \quad F_{Ay} + F_D \frac{\sqrt{2}}{2} = P + q \cdot 2a, \quad F_{Ay} = 48.7 \text{ N}$$

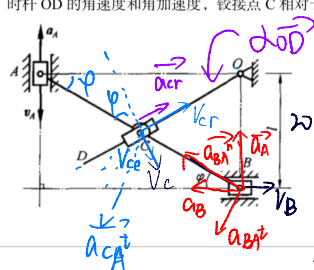
$$\sum F_x = 0, \quad F_{Ax} = F_D \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = 31.3 \text{ N}$$

$$\sum M_{(A)} = 0, \quad M_0 - M - a \cdot q \cdot 2a - P \cdot (3a+r) + F_D \frac{\sqrt{2}}{2} \cdot 2a = 0, \quad M_0 = 141.3 \text{ N} \cdot \text{m}$$

四、(20分) 以下两题选做一题，余下1题可限时结束后训练。

(一) 平面机构如图所示，滑块 A、B 分别沿铅垂和水平滑槽滑动，AB 杆的中点 C 与一套筒铰接，此套筒可沿 OD 杆滑动。尺寸 $AB=40\text{cm}$ ， $l=20\text{cm}$ ，图示瞬时， $\varphi=30^\circ$ ， $v_A=60\text{cm/s}$ ， $a_A=20\text{cm/s}^2$ 。求该瞬时杆 OD 的角速度和角加速度，铰接点 C 相对于 OD 杆的速度和加速度。

四.



图示瞬时杆 AB 瞬心为点 O

$$\omega_{AB} = \frac{v_A}{OA} = \frac{60}{20\sqrt{3}} = \sqrt{3} \text{ rad/s}$$

$$v_C = \omega_{AB} \cdot OC = 20\sqrt{3} \text{ cm/s}$$

视 C 为动点，动系坐标固结于杆 OD. $v_{Cr} = 0 \text{ m/s}$.

$$\vec{v}_C = \vec{v}_{Ce} + \vec{v}_{Cr} \Rightarrow \omega_{OD} = \sqrt{3} \text{ rad/s}$$

$$\vec{a}_B = \vec{a}_A + \vec{a}_{BA}^t + \vec{a}_{BA}^n \Rightarrow \omega_{AB}^2 \cdot AB \cdot \sin \varphi - \omega_{AB}^2 \cdot AB \cdot \cos \varphi + a_A = 0$$

\downarrow
 $\omega_{AB}^2 \cdot AB$
 $\omega_{AB} = \frac{4}{3}\sqrt{3} \text{ rad/s}^2$

$$\vec{a}_C = \vec{a}_A + \vec{a}_{CA}^t + \vec{a}_{CA}^n = \vec{a}_{Ce}^t + \vec{a}_{Ce}^n + \vec{a}_{Cr} + \vec{a}_{Cn}$$

方向
大小

\checkmark \checkmark \checkmark \checkmark \checkmark \checkmark \times
 \checkmark $\omega_{AB} \cdot AC$ $\omega_{AB}^2 \cdot AC$ $\omega_{OD} \cdot OC$ $\omega_{OD}^2 \cdot OC$? 0

$$-a_{CA}^n \cdot \cos \varphi + a_{CA}^t \cos 60^\circ - a_A \cos \varphi = a_{Ce}^t$$

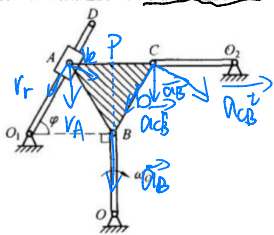
$$\Rightarrow \omega_{OD} = -\frac{4}{3}\sqrt{3} \text{ m/s}^2$$

$$a_{Ce}^n + a_{Cr} = -a_{CA}^n \cos 30^\circ - a_{CA}^t \cos 60^\circ + a_A \cos 60^\circ$$

$$a_{Cr} = -120 \text{ cm/s}^2 = -1.2 \text{ m/s}^2$$

有点乱，方向大伙自己理一下。

(二) 边长为 b 的等边三角形平板 ABC , 其 A 点铰接一套筒; 杆 $OB = O_2C = b$; 在图示位置时, AC 边与杆 O_2C 皆处于水平位置, 杆 OB 为铅垂位置, $\varphi = 60^\circ$, OB 的角速度为 ω_0 , 角加速度 $\alpha_0 = 0$, 试求该瞬时, 杆 O_1D 的角速度 ω_1 和其角加速度 α_1 .



三角平板ABC速度瞬心为P点

$$V_B = \omega_0 \cdot OB = \omega_0 b$$

$$\omega_{ABC} = \frac{V_B}{BP} = \frac{\omega_0 b}{\frac{\sqrt{3}}{2}b} = \frac{2}{3}\sqrt{3}\omega_0$$

$$V_A = \omega_{ABC} \cdot AP = \frac{\sqrt{3}}{3}\omega_0 b, \quad V_C = \frac{\sqrt{3}}{3}\omega_0 b$$

以A为基点, 将B点速度分解为绕A点D

$$V_r = V_A \sin \varphi = \frac{\omega_0 b}{2} \quad V_e = V_A \cdot \cos \varphi = \omega_1 \cdot O_1A \Rightarrow \omega_1 = \frac{\sqrt{3}}{6}\omega_0$$

$$\vec{a}_B = \vec{a}_B^t + \vec{a}_B^n = \omega_0^2 b$$

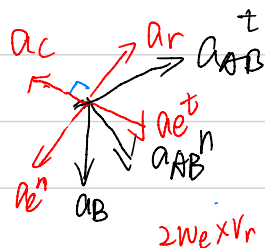
$$\vec{a}_C^t + \vec{a}_C^n = \vec{a}_B^t + \vec{a}_{CB}^t + \vec{a}_{CB}^n$$

沿切向: $\checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark$

沿法向: $? \quad \frac{V_C^2}{b} \quad \checkmark \quad \omega_{ABC}^2 b \quad \checkmark$

$$a_{CB}^t \cdot \sin \varphi - a_{CB}^n \cos \varphi = a_C^n$$

$$\omega_{ABC} = \frac{2\sqrt{3}}{3}\omega_0^2$$



$$\vec{a}_A = \vec{a}_B + \vec{a}_{AB}^t + \vec{a}_{AB}^n = \vec{a}_e^t + \vec{a}_e^n + \vec{a}_r + \vec{a}_c$$

沿切向: $\checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark \quad \checkmark$

沿法向: $\omega_0^2 b \quad \omega_{ABC}^2 b \quad b \cdot \omega_{ABC}^2 \quad \alpha_1 b \quad \omega_1^2 b \quad ? \quad 2\omega_1 \cdot V_r$

$$\alpha_1 b - 2\omega_1 V_r = b \cdot \omega_{ABC}^2 \cos 30^\circ + \omega_0^2 b \cos 60^\circ + \omega_{ABC}^2 b \cos 60^\circ$$

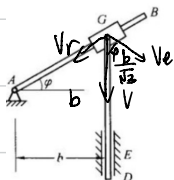
$$\alpha_1 = \frac{7}{6}\sqrt{3}\omega_0^2 + \frac{1}{2}\omega_0^2 \quad (\text{顺时针})$$

i. (20分)

以G为铰点，建立坐标系研究杆AB。

图示机构位于铅垂平面内。已知均质杆AB和GD质量均为m，长度均为l，不计套筒G的质量和各处摩擦。当杆AB由 $\varphi=30^\circ$ 处自由落到水平位置时，求：

1. 杆AB的角速度 ω ；
2. 杆AB的角加速度 α ；
3. 套筒G与杆AB间的作用力 F_N 的大小；
4. 铰链A处的水平约束力 F_{Ax} 的大小。



$$1. T_1 = 0, T_2 = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} J \omega^2, J = \frac{1}{12} m l^2$$

$$W = mg \cdot \frac{1}{2} \sin \varphi + mg \cdot \frac{b}{\sqrt{3}} = \frac{1}{4} m g l + mg \cdot \frac{b}{\sqrt{3}}$$

$$v_e = w \cdot \frac{b}{\cos \varphi} \quad v \cdot \cos \varphi = v_e \Rightarrow v = \frac{w b}{\cos^2 \varphi} = w b$$

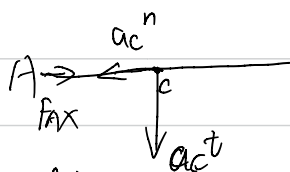
$$T_2 - T_1 = W \Rightarrow w = \sqrt{\frac{3gl + 4\sqrt{3}gb}{2(3b^2 + l^2)}}$$

$$\begin{aligned} \frac{1}{3} m l^2 \cdot \alpha &= mg \cdot \frac{b}{2} - F_N \cdot b \\ mg + F_N' &= m a, \quad F_N = F_N' \\ a &= \alpha \cdot b \end{aligned}$$

\rightarrow

$$(2) \quad \alpha = \frac{3}{2} \frac{L + 2b}{l^2 + 3b^2} g$$

$$(3) \quad F_N = m b \alpha - m g \quad \downarrow \text{代入}$$



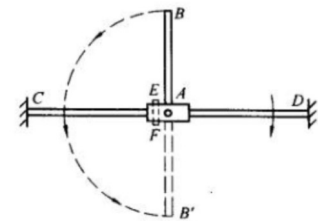
(4) 取杆AB

$$\begin{aligned} F_{Ax} &= m \cdot (-a_c^n) \\ &= -m \frac{1}{2} \omega^2 l \end{aligned}$$

六、(18分)

均质杆 AB 长 l ，质量为 m ， A 端铰接一套筒，套筒质量亦为 m ，并用销子 EF 将套筒锁在 CD 杆上。
 开始 AB 杆置于图中的最高铅垂位置，然后无初速地绕 A 点转动到铅垂最底位置 AB' 时，销子 EF 突然折断，此时套筒 A 可在光滑水平轴 CD 上自由滑动。当杆 AB 又达到水平位置时，求：

1. 套筒 A 运动的速度和杆 AB 的角速度；
2. 铰链 A 处的约束力。（销子质量不计，忽略销子折断时消耗的能量）



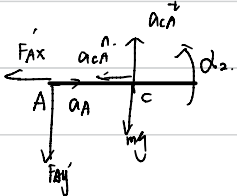
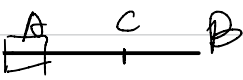
取在 AB' 位置时为第二位置

$$T_2 - T_1 = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{3} m l^2 \omega_1^2 - 0 = m g l$$

$$\omega_1 = \sqrt{\frac{6g}{l}}$$

$$\text{质心 } v_{c1} = \frac{l}{2} \cdot \omega_1 = \sqrt{\frac{3gl}{2}}$$

当杆再次到达水平位置时



$$v_c = v_A + v_{cA}$$

$$v_{cX} = v_A$$

$$v_c^2 = v_A^2 + \left(\frac{l}{2} \omega_2\right)^2$$

而水平方向无外力作用，动量守恒

$$\text{则 } m v_{c1} = m v_A + m v_{cX} = 2m v_A$$

$$v_A = \sqrt{\frac{3}{8} g l}$$

则杆从 AB' 再到水平时有

$$T_2 = \frac{1}{2} m v_A^2 + \frac{1}{2} m v_c^2 + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} m l^2 \omega_2^2$$

$$T_1 = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{3} m l^2 \omega_1^2$$

$$W = -m g \cdot \frac{l}{2} \quad T_2 - T_1 = W$$

解得 $W = W_2 = \sqrt{\frac{39}{4} g l}$

$$\begin{aligned} m a_A &= F_{Ax} \\ \vec{a}_c &= \vec{a}_A + \vec{a}_{cA} + \vec{a}_{cA}^n \\ a_{cX} &= a_A - a_{cA}^n = a_A - \frac{l}{2} \omega_2^2 \\ a_{cY} &= a_{cA}^t = \frac{l}{2} \alpha_2 \\ m a_{cX} &= F_{Ax}' \\ m a_{cY} &= -F_{Ay}' - m g \\ \frac{1}{2} m l^2 \alpha_2 &= F_{Ay}' \cdot \frac{l}{2} \\ F_{Ax} &= \frac{3}{6} m g \quad F_{Ay} = \frac{1}{4} m g \end{aligned}$$