

جامعة دمشق  
كلية الهندسة الميكانيكية والكهربائية الثانية في السويداء  
قسم هندسة الميكانيك العام  
السنة الأولى

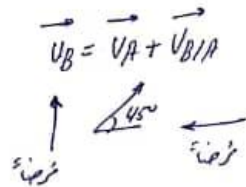
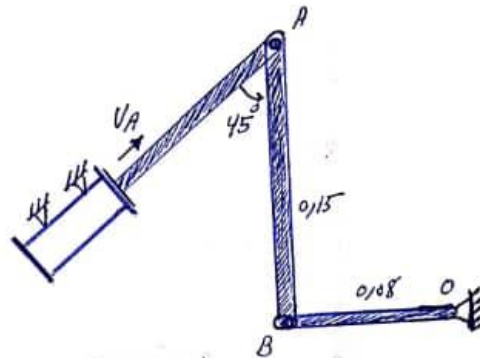
## الجانب العملي لمقرر الميكانيك الهندسي (الحركة) (المحاضرة السابعة)

إعداد المهندس: ضياء الخطيب

مسألة رسم 1

تترك ذراعنا للإسقاطية بطيئة الحركة ثابتة مقدارها  
 عنصرا يكون إنزراع  $OB$  أفقياً الأيسر  $a_B$  ،  $v_B$  ،  $\sum_{OB}$

$v_A = 0.8 \left( \frac{m}{s} \right)$   
 $\cdot \sum_{OB}$



$x: 0 = 0.8 \cdot \cos 45 - v_{B/A} \Rightarrow v_{B/A} = \frac{0.8}{\sqrt{2}} \left( \frac{m}{s} \right) \Rightarrow \omega_{AB} = \frac{v_{B/A}}{AB} = 31.772 \left[ \frac{rad}{s} \right]$   
 $y: v_B = 0.8 \sin 45 = \frac{0.8}{\sqrt{2}} \left( \frac{m}{s} \right) \Rightarrow \omega_{OB} = \frac{v_B}{OB} = 5\sqrt{2} \left[ \frac{rad}{s} \right] \cdot 2$

$\vec{a}_B^n + \vec{a}_B^t = \vec{a}_A + \vec{a}_{B/A}^n + \vec{a}_{B/A}^t$   
 $\vec{a}_B^n = \omega_{OB}^2 \cdot OB = 4$   
 $\vec{a}_{B/A}^n = \omega_{AB}^2 \cdot AB = 2.13$

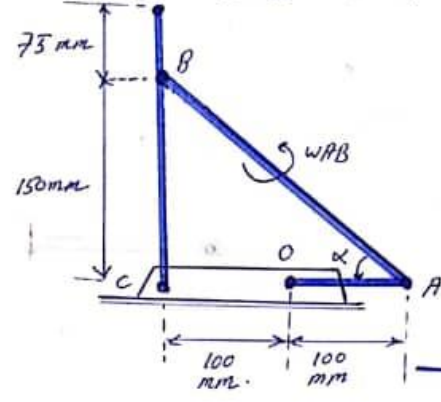
$x: 4 = a_{B/A}^t$   
 $y: -a_B^t = 2.13 \Rightarrow a_{B/A}^t = -2.13$   
 $\sum_{OB} = \frac{2.13}{0.08} = 26.62 \left[ \frac{rad}{s} \right], a_B = \sqrt{(a_B^n)^2 + (a_B^t)^2} = 4.53 \left[ \frac{m}{s^2} \right]$

1

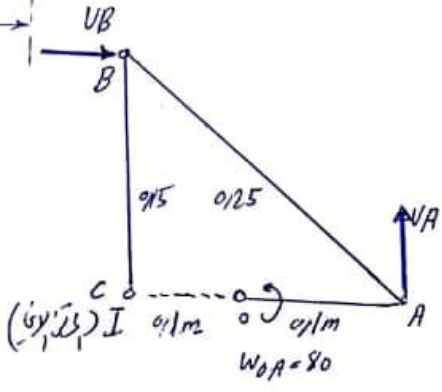
سؤال رقم 2 :

يدير الذراع OA بسرعة زاوية ثابتة  $\omega_0 = 80 \left( \frac{\text{rad}}{\text{s}} \right)$  عكس عقارب الساعة مما يؤدي لدرجات  
 الكـ CD اربع عند الوضع المبين بالشكل :

- ١. سرعة ذراع الناظر A
- ٢. عدد بالرحم فقط وبعينه المركز الزاوي للسرعة للذراع AB
- ٣. السرعة الزاوية الناتجة عن الزاوية للذراع CD



$\sin \alpha = 0.6$   
 $\cos \alpha = 0.8$



$V_A = \omega_{OA} \cdot OA = 8 \text{ (m/s)}$

$\omega_{AB} = \frac{V_A}{IA} = 40 \text{ (rad/s)}$

$V_B = \omega_{AB} \cdot IB = 6 \text{ (m/s)}$

$a_B^n = \omega_{OA}^2 \cdot OA = 640 \left[ \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \right]$

$\omega_{CD} \cdot \frac{VB}{CD} = 40 \text{ (rad/s)} \Rightarrow V_D = v_{CD} \cdot CD = 9 \left[ \frac{\text{m}}{\text{s}} \right]$

$\vec{a}_B^n + \vec{a}_B^t = \vec{a}_B^n + \vec{a}_{B/A}^n + \vec{a}_{B/A}^t$

$\omega_{CD}^2 \cdot CD = 240$  (تجاه اليمين)  
 $\omega_{AB}^2 \cdot AB = 400$  (تجاه اليمين)

Y:  $-240 = -400 \cdot 0.6 - a_{B/A}^t \cdot 0.8 \Rightarrow a_{B/A}^t = 0 \Rightarrow \epsilon_{AB} = 0$

X:  $0 - a_B^t = -640 + 400 \cdot 0.8 \Rightarrow a_B^t = 320 \text{ (m/s}^2)$

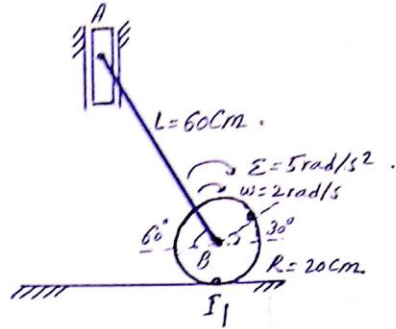
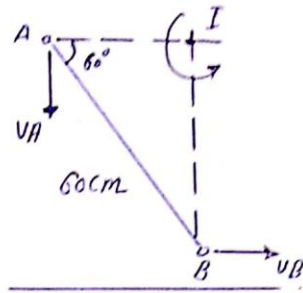
$\epsilon_{CD} = \frac{a_B^t}{CB} = \frac{320}{0.15} = 2133 \text{ (rad/s}^2)$

$a_D^n = \omega_{CD}^2 \cdot CD = 360 \text{ (m/s}^2)$ ,  $a_D^t = \epsilon_{CD} \cdot CD = 480 \text{ (m/s}^2)$ ,  $a_D = 600 \left[ \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \right]$

مسألة رقم 3:

يتصلب قوس متصل بذراع مما يثبت المركز بالزاوية  $A$  من أجل أن يكون القوس في الموضع له

والمتطلبات سرعة الزاوية للذراع  $AB$  والسرعة  $V_A$  و  $V_B$  و  $V_C$  و  $a_B$  و  $a_A$  و  $a_C$  و  $\epsilon_{AB}$



$$V_B = \omega \cdot IB = 40 \left[ \frac{\text{cm}}{\text{s}} \right]$$

$$\omega_{AB} = \frac{V_B}{IB} \Rightarrow \omega_{AB} = \frac{40}{30 \cdot \sqrt{3}} = 0.77 \text{ rad/s}$$

$$V_A = \omega_{AB} \cdot IA = 0.77 \cdot 30 = 23.1 \left[ \frac{\text{cm}}{\text{s}} \right]$$

$$V_C = \omega \cdot IC = 2 \cdot 20 \cdot \cos 30 = 69.1 \left[ \frac{\text{cm}}{\text{s}} \right]$$

$$\vec{a}_A = \vec{a}_B + \vec{a}_{A/B}^n + \vec{a}_{A/B}^t$$

$\downarrow$        $\rightarrow$        $\nearrow 60^\circ$        $\nearrow 30^\circ$   
 ذراع       $\epsilon \cdot r = 100$        $\omega_{AB}^2 \cdot AB = 35.6$       ذراع

$$x: \quad 0 = 100 + 35.6 \cdot \cos 60 + a_{A/B}^t \cdot \cos 30$$

$$a_{A/B}^t = -136 \left[ \frac{\text{cm}}{\text{s}^2} \right], \quad \epsilon_{AB} = \frac{136}{60} = 2.27 \text{ rad/s}^2$$

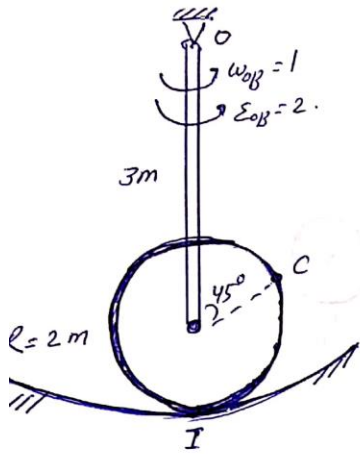
$$y: \quad -a_A = -35.6 \cdot \sin 60 + a_{A/B}^t \cdot \sin 30$$

$$a_A = 98.8 \left[ \frac{\text{cm}}{\text{s}^2} \right]$$

[3]

مسألة رقم 4 :

يدير (زراع)  $OB$  كما هو مبين بالشكل، المطلوب : احس  $v_c$  و  $a_c$ .



$$\rightarrow v_B = \omega_{OB} \cdot OB = 3 \left[ \frac{m}{s} \right]$$

$$\omega = \frac{v_B}{OB} = 2,5 \left[ \frac{rad}{s} \right]$$

$$\uparrow a_B^n = \omega^2 \cdot OB = 5 \left[ \frac{m}{s^2} \right]$$

$$\rightarrow a_B^t = \epsilon_{OB} \cdot OB = 10 \left[ \frac{m}{s^2} \right]$$

$$\epsilon = \frac{a_B^t}{r} = 5 \left[ \frac{rad}{s^2} \right]$$

$$v_C = \omega \cdot IC$$

$$v_C = 2,5 \times 2 \times 2 \times \cos 22,5$$

$$v_C = 9,2 \left[ \frac{m}{s} \right]$$

$$\vec{a}_C = \vec{a}_B^n + \vec{a}_B^t + \vec{a}_{C/B}^n + \vec{a}_{C/B}^t$$

$$\vec{a}_C \rightarrow \uparrow 5 \rightarrow 10 \rightarrow \begin{matrix} 45^\circ \\ 12,5 \end{matrix} \rightarrow \begin{matrix} 45^\circ \\ 10 \end{matrix}$$

$$a_{Cx} = 10 - 12,5 \cdot \cos 45 + 10 \cdot \cos 45 = 8,23 \left[ \frac{m}{s^2} \right]$$

$$a_{Cy} = 5 - 12,5 \cdot \sin 45 - 10 \cdot \sin 45 = -10,9 \left[ \frac{m}{s^2} \right]$$

$$a = \sqrt{a_{Cx}^2 + a_{Cy}^2} = 13,7 \left[ \frac{m}{s^2} \right]$$

41