

Динамические реакции вала

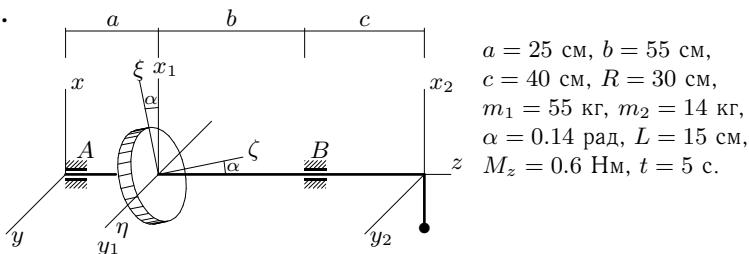
На оси, вращающейся в подшипниках A и B под действием постоянного момента M_z , закреплен ротор, состоящий из цилиндра 1 и жесткого невесомого стержня длиной L с точечной массой 2 на конце. Ось цилиндра составляет малый угол α с осью вращения Az . Центр массы цилиндра лежит на оси Az . Стержень перпендикулярен Az . Найти динамические составляющие реакций подшипников в момент времени t . Ротор вращается из состояния покоя. В центрах масс тел 1 и 2 введены системы координат $x_i, y_i, z_i, i = 1, 2$ с осями, параллельными x, y, z . Ось ζ является осью цилиндра и вместе с осями x_1 и x_2 лежит в плоскости xz . Оси ξ и η перпендикулярны ζ .

Кирсанов М.Н. Решебник. Теоретическая механика/Под ред. А. И. Кириллова.– М.:ФИЗМАТЛИТ, 2002.– 384 с. (с. 272.)

WWW.AcademiaXXi.ru, WWW.FizmatKniga.ru

Вариант 1

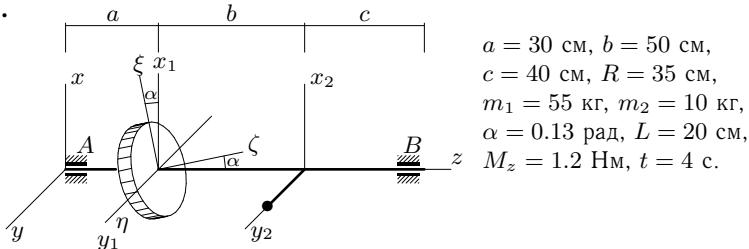
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 25 \text{ см}, b = 55 \text{ см}, \\ c &= 40 \text{ см}, R = 30 \text{ см}, \\ m_1 &= 55 \text{ кг}, m_2 = 14 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.14 \text{ рад}, L = 15 \text{ см}, \\ M_z &= 0.6 \text{ Нм}, t = 5 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 2

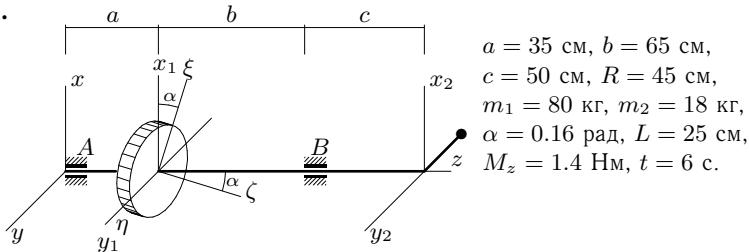
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 30 \text{ см}, b = 50 \text{ см}, \\ c &= 40 \text{ см}, R = 35 \text{ см}, \\ m_1 &= 55 \text{ кг}, m_2 = 10 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.13 \text{ рад}, L = 20 \text{ см}, \\ M_z &= 1.2 \text{ Нм}, t = 4 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 3

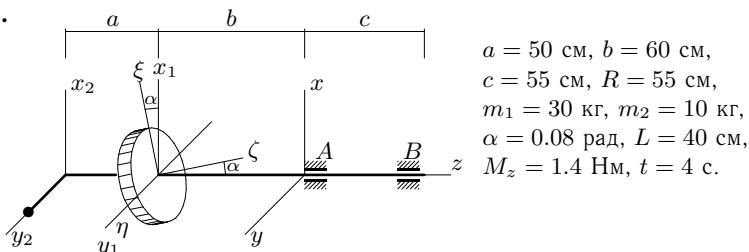
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 35 \text{ см}, b = 65 \text{ см}, \\ c &= 50 \text{ см}, R = 45 \text{ см}, \\ m_1 &= 80 \text{ кг}, m_2 = 18 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.16 \text{ рад}, L = 25 \text{ см}, \\ M_z &= 1.4 \text{ Нм}, t = 6 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 4

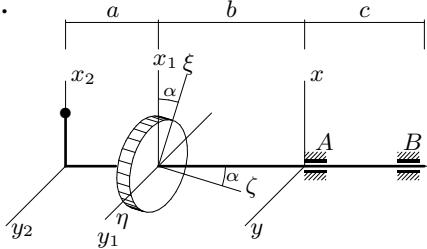
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 50 \text{ см}, b = 60 \text{ см}, \\ c &= 55 \text{ см}, R = 55 \text{ см}, \\ m_1 &= 30 \text{ кг}, m_2 = 10 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.08 \text{ рад}, L = 40 \text{ см}, \\ M_z &= 1.4 \text{ Нм}, t = 4 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 5

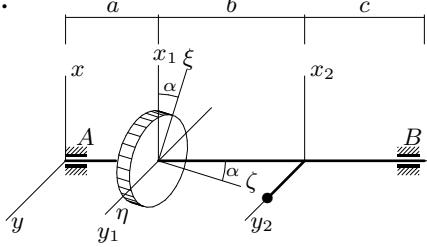
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 35 \text{ см}, b = 45 \text{ см}, \\ c &= 40 \text{ см}, R = 45 \text{ см}, \\ m_1 &= 60 \text{ кг}, m_2 = 6 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.09 \text{ рад}, L = 25 \text{ см}, \\ M_z &= 3 \text{ Нм}, t = 3 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 6

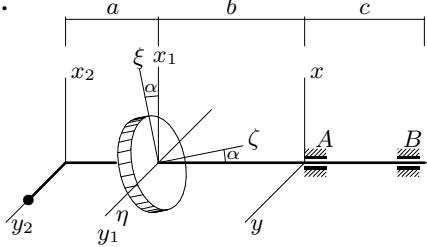
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 25 \text{ см}, b = 45 \text{ см}, \\ c &= 35 \text{ см}, R = 35 \text{ см}, \\ m_1 &= 60 \text{ кг}, m_2 = 10 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.1 \text{ рад}, L = 15 \text{ см}, \\ M_z &= 1 \text{ Нм}, t = 4 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 7

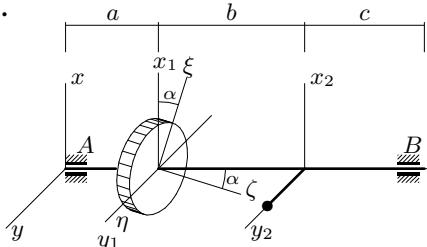
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 35 \text{ см}, b = 45 \text{ см}, \\ c &= 40 \text{ см}, R = 40 \text{ см}, \\ m_1 &= 55 \text{ кг}, m_2 = 10 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.13 \text{ рад}, L = 25 \text{ см}, \\ M_z &= 1.6 \text{ Нм}, t = 4 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 8

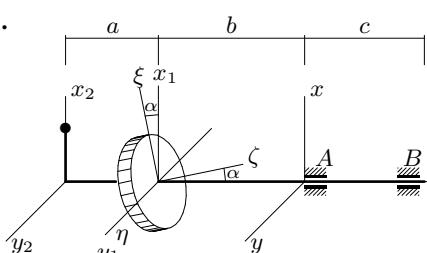
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 40 \text{ см}, b = 60 \text{ см}, \\ c &= 50 \text{ см}, R = 50 \text{ см}, \\ m_1 &= 90 \text{ кг}, m_2 = 10 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.16 \text{ рад}, L = 30 \text{ см}, \\ M_z &= 4.6 \text{ Нм}, t = 4 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 9

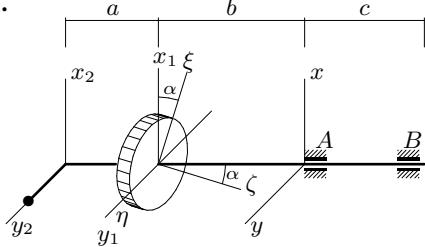
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 35 \text{ см}, b = 45 \text{ см}, \\ c &= 40 \text{ см}, R = 40 \text{ см}, \\ m_1 &= 55 \text{ кг}, m_2 = 6 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.12 \text{ рад}, L = 25 \text{ см}, \\ M_z &= 2.7 \text{ Нм}, t = 3 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 10

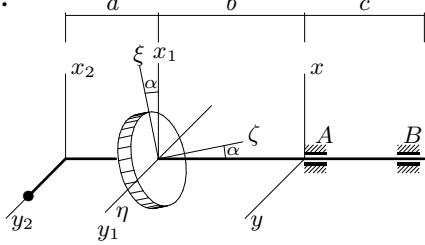
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 45 \text{ см}, b = 55 \text{ см}, \\ c &= 50 \text{ см}, R = 55 \text{ см}, \\ m_1 &= 70 \text{ кг}, m_2 = 10 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.12 \text{ рад}, L = 35 \text{ см}, \\ M_z &= 3.5 \text{ Нм}, t = 4 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 11

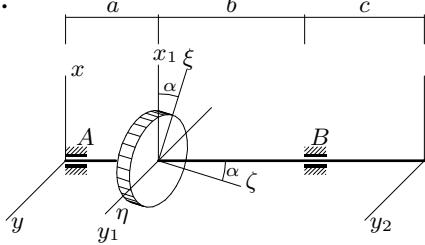
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 30 \text{ см}, b = 40 \text{ см}, \\ c &= 35 \text{ см}, R = 35 \text{ см}, \\ m_1 &= 65 \text{ кг}, m_2 = 10 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.15 \text{ рад}, L = 20 \text{ см}, \\ M_z &= 1.6 \text{ Нм}, t = 4 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 12

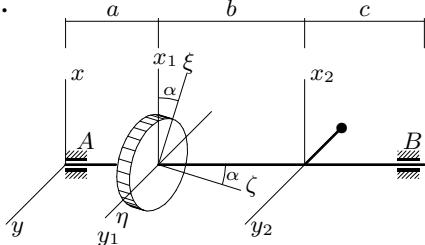
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 20 \text{ см}, b = 50 \text{ см}, \\ c &= 35 \text{ см}, R = 30 \text{ см}, \\ m_1 &= 85 \text{ кг}, m_2 = 18 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.17 \text{ рад}, L = 10 \text{ см}, \\ M_z &= 0.6 \text{ Нм}, t = 6 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 13

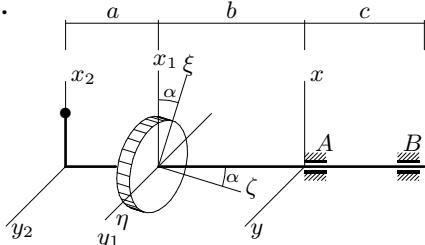
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 35 \text{ см}, b = 55 \text{ см}, \\ c &= 45 \text{ см}, R = 45 \text{ см}, \\ m_1 &= 65 \text{ кг}, m_2 = 18 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.13 \text{ рад}, L = 25 \text{ см}, \\ M_z &= 1 \text{ Нм}, t = 6 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 14

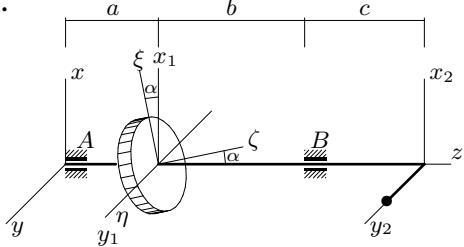
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 40 \text{ см}, b = 50 \text{ см}, \\ c &= 45 \text{ см}, R = 50 \text{ см}, \\ m_1 &= 50 \text{ кг}, m_2 = 6 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.07 \text{ рад}, L = 30 \text{ см}, \\ M_z &= 2.7 \text{ Нм}, t = 3 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 15

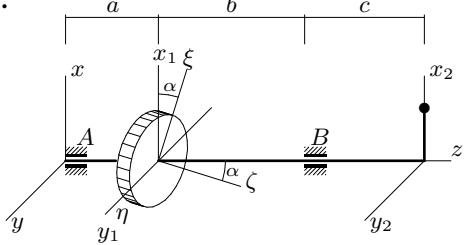
Д26.



$a = 25 \text{ см}$, $b = 55 \text{ см}$,
 $c = 40 \text{ см}$, $R = 30 \text{ см}$,
 $m_1 = 40 \text{ кг}$, $m_2 = 10 \text{ кг}$,
 $\alpha = 0.1 \text{ рад}$, $L = 15 \text{ см}$,
 $M_z = 0.5 \text{ Нм}$, $t = 4 \text{ с}$.

Вариант 16

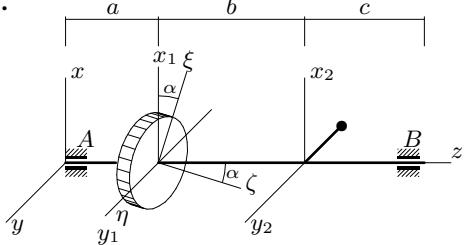
Д26.



$a = 25 \text{ см}$, $b = 55 \text{ см}$,
 $c = 40 \text{ см}$, $R = 35 \text{ см}$,
 $m_1 = 70 \text{ кг}$, $m_2 = 6 \text{ кг}$,
 $\alpha = 0.11 \text{ рад}$, $L = 15 \text{ см}$,
 $M_z = 2.4 \text{ Нм}$, $t = 3 \text{ с}$.

Вариант 17

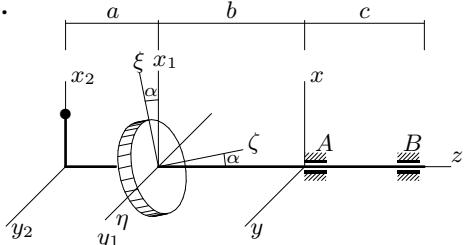
Д26.



$a = 25 \text{ см}$, $b = 45 \text{ см}$,
 $c = 35 \text{ см}$, $R = 35 \text{ см}$,
 $m_1 = 70 \text{ кг}$, $m_2 = 18 \text{ кг}$,
 $\alpha = 0.14 \text{ рад}$, $L = 15 \text{ см}$,
 $M_z = 0.6 \text{ Нм}$, $t = 6 \text{ с}$.

Вариант 18

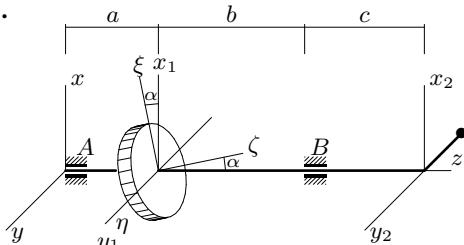
Д26.



$a = 40 \text{ см}$, $b = 50 \text{ см}$,
 $c = 45 \text{ см}$, $R = 45 \text{ см}$,
 $m_1 = 45 \text{ кг}$, $m_2 = 6 \text{ кг}$,
 $\alpha = 0.1 \text{ рад}$, $L = 30 \text{ см}$,
 $M_z = 2.5 \text{ Нм}$, $t = 3 \text{ с}$.

Вариант 19

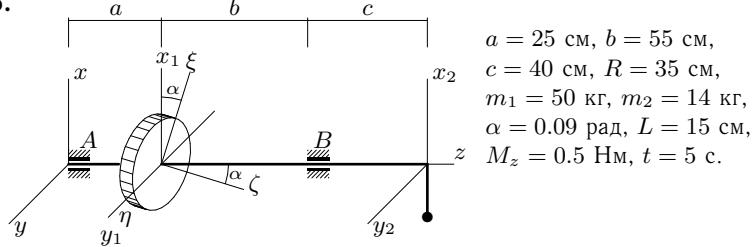
Д26.



$a = 30 \text{ см}$, $b = 60 \text{ см}$,
 $c = 45 \text{ см}$, $R = 35 \text{ см}$,
 $m_1 = 50 \text{ кг}$, $m_2 = 18 \text{ кг}$,
 $\alpha = 0.14 \text{ рад}$, $L = 20 \text{ см}$,
 $M_z = 0.5 \text{ Нм}$, $t = 6 \text{ с}$.

Вариант 20

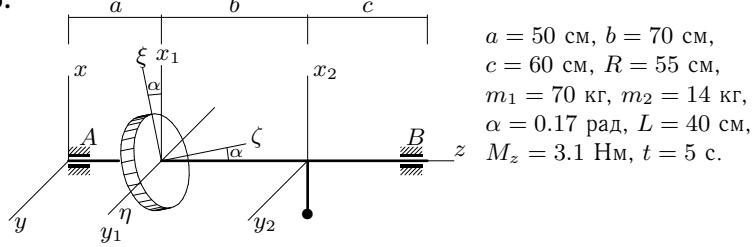
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 25 \text{ см}, b = 55 \text{ см}, \\ c &= 40 \text{ см}, R = 35 \text{ см}, \\ m_1 &= 50 \text{ кг}, m_2 = 14 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.09 \text{ рад}, L = 15 \text{ см}, \\ M_z &= 0.5 \text{ Нм}, t = 5 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 21

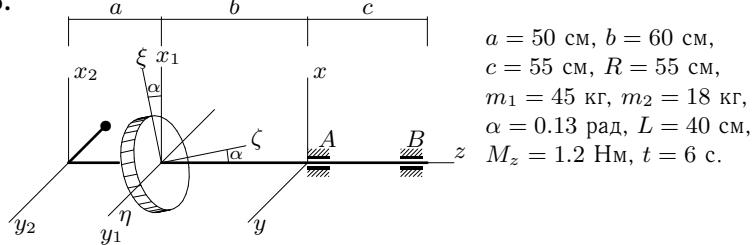
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 50 \text{ см}, b = 70 \text{ см}, \\ c &= 60 \text{ см}, R = 55 \text{ см}, \\ m_1 &= 70 \text{ кг}, m_2 = 14 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.17 \text{ рад}, L = 40 \text{ см}, \\ M_z &= 3.1 \text{ Нм}, t = 5 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 22

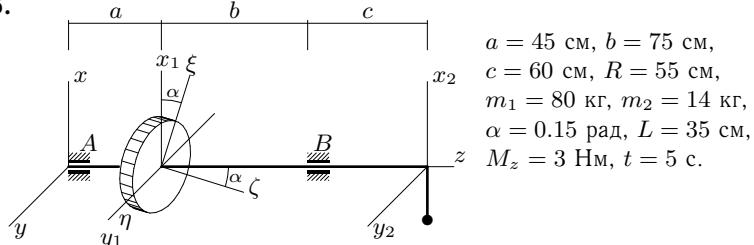
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 50 \text{ см}, b = 60 \text{ см}, \\ c &= 55 \text{ см}, R = 55 \text{ см}, \\ m_1 &= 45 \text{ кг}, m_2 = 18 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.13 \text{ рад}, L = 40 \text{ см}, \\ M_z &= 1.2 \text{ Нм}, t = 6 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 23

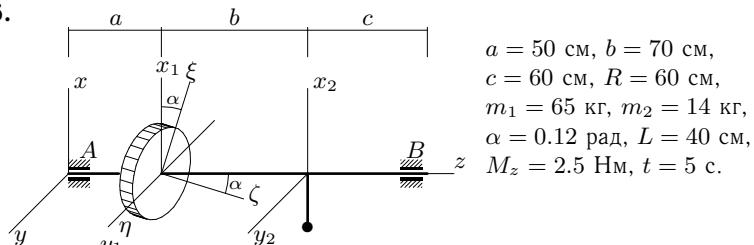
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 45 \text{ см}, b = 75 \text{ см}, \\ c &= 60 \text{ см}, R = 55 \text{ см}, \\ m_1 &= 80 \text{ кг}, m_2 = 14 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.15 \text{ рад}, L = 35 \text{ см}, \\ M_z &= 3 \text{ Нм}, t = 5 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 24

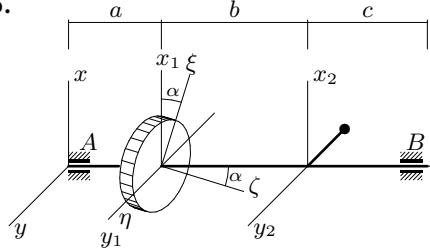
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 50 \text{ см}, b = 70 \text{ см}, \\ c &= 60 \text{ см}, R = 60 \text{ см}, \\ m_1 &= 65 \text{ кг}, m_2 = 14 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.12 \text{ рад}, L = 40 \text{ см}, \\ M_z &= 2.5 \text{ Нм}, t = 5 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 25

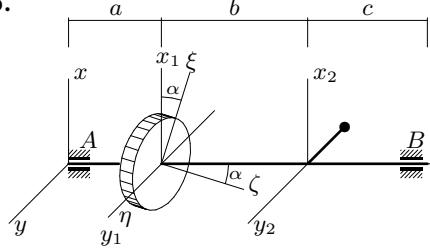
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 45 \text{ см}, b = 65 \text{ см}, \\ c &= 55 \text{ см}, R = 55 \text{ см}, \\ m_1 &= 60 \text{ кг}, m_2 = 18 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.12 \text{ рад}, L = 35 \text{ см}, \\ M_z &= 1.3 \text{ Нм}, t = 6 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 26

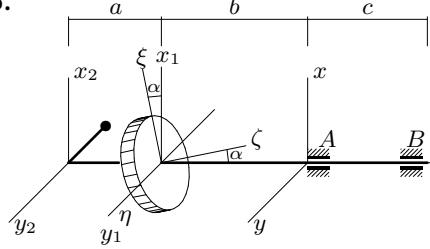
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 40 \text{ см}, b = 60 \text{ см}, \\ c &= 50 \text{ см}, R = 50 \text{ см}, \\ m_1 &= 75 \text{ кг}, m_2 = 18 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.15 \text{ рад}, L = 30 \text{ см}, \\ M_z &= 1.6 \text{ Нм}, t = 6 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 27

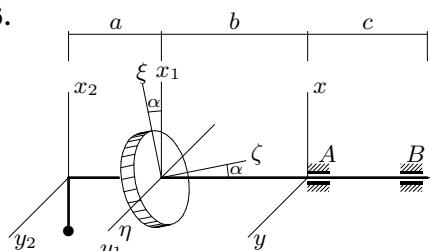
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 55 \text{ см}, b = 65 \text{ см}, \\ c &= 60 \text{ см}, R = 60 \text{ см}, \\ m_1 &= 25 \text{ кг}, m_2 = 18 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.09 \text{ рад}, L = 45 \text{ см}, \\ M_z &= 0.7 \text{ Нм}, t = 6 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 28

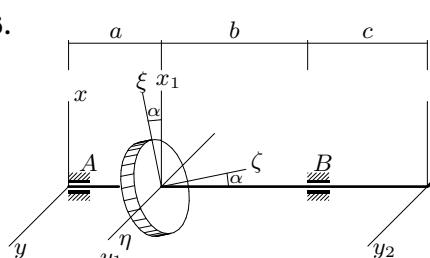
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 35 \text{ см}, b = 45 \text{ см}, \\ c &= 40 \text{ см}, R = 40 \text{ см}, \\ m_1 &= 35 \text{ кг}, m_2 = 14 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.1 \text{ рад}, L = 25 \text{ см}, \\ M_z &= 0.6 \text{ Нм}, t = 5 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 29

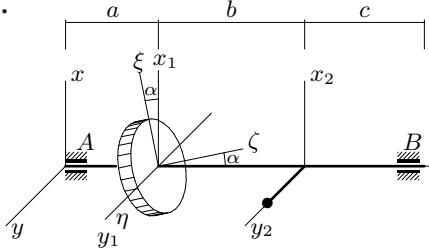
Д26.



$$\begin{aligned} a &= 40 \text{ см}, b = 70 \text{ см}, \\ c &= 55 \text{ см}, R = 45 \text{ см}, \\ m_1 &= 50 \text{ кг}, m_2 = 18 \text{ кг}, \\ \alpha &= 0.14 \text{ рад}, L = 30 \text{ см}, \\ M_z &= 0.9 \text{ Нм}, t = 6 \text{ с}. \end{aligned}$$

Вариант 30

Д26.



$a = 35 \text{ см}, b = 55 \text{ см},$
 $c = 45 \text{ см}, R = 40 \text{ см},$
 $m_1 = 70 \text{ кг}, m_2 = 10 \text{ кг},$
 $\alpha = 0.16 \text{ рад}, L = 25 \text{ см},$
 $M_z = 2.3 \text{ Нм}, t = 4 \text{ с.}$

Ответы

	ε	ω	x_c	y_c	z_c	X_A	Y_A	X_B	Y_B
1	0.215	1.075	-3.043	0.000	44.275	-1.464	0.272	3.892	-0.724
2	0.318	1.274	0.000	3.077	37.692	-0.508	-1.023	-0.129	-2.221
3	0.152	0.911	0.000	-4.592	56.122	0.196	-1.964	0.487	5.695
4	0.228	0.912	0.000	10.000	-72.500	-3.012	-9.915	2.100	6.585
5	0.465	1.395	2.273	0.000	-48.182	-7.431	1.775	4.510	-1.077
6	0.256	1.026	0.000	2.143	31.429	0.056	-0.571	-0.440	-1.007
7	0.318	1.274	0.000	3.846	-50.385	-3.548	-11.938	2.752	7.883
8	0.379	1.514	0.000	3.000	46.000	0.997	-2.521	-2.133	-4.360
9	0.565	1.696	2.459	0.000	-48.443	-14.848	2.918	10.532	-2.070
10	0.296	1.185	0.000	4.375	-60.625	-1.326	-15.125	0.289	10.209
11	0.365	1.461	0.000	2.667	-44.000	-4.012	-12.492	3.281	8.224
12	0.150	0.899	0.000	-1.748	34.854	0.240	-0.797	0.029	2.251
13	0.130	0.779	0.000	-5.422	46.928	0.387	0.868	0.197	1.860
14	0.398	1.193	3.214	0.000	-54.286	-6.993	1.954	4.431	-1.238
15	0.247	0.988	0.000	3.000	44.000	0.075	0.759	-0.446	-2.223
16	0.543	1.628	1.184	0.000	32.500	1.974	-0.404	-4.359	0.893
17	0.128	0.767	0.000	-3.068	34.205	0.283	0.493	0.062	1.096
18	0.491	1.472	3.529	0.000	-54.706	-12.792	2.897	8.893	-2.014
19	0.132	0.793	0.000	-5.294	57.794	-0.388	-1.101	0.864	3.365
20	0.148	0.740	-3.281	0.000	45.781	-0.481	0.130	1.631	-0.441
21	0.242	1.208	-6.667	0.000	61.667	1.996	-0.330	6.181	-1.023
22	0.124	0.743	0.000	-11.429	-74.286	2.232	12.034	-1.340	-8.056
23	0.217	1.086	-5.213	0.000	65.106	-1.997	0.368	7.773	-1.432
24	0.179	0.897	-7.089	0.000	62.405	1.815	-0.405	2.688	-0.600
25	0.115	0.691	0.000	-8.077	60.000	0.400	0.966	0.326	2.046
26	0.146	0.873	0.000	-5.806	51.613	0.619	1.304	0.167	2.813
27	0.086	0.516	0.000	-18.837	-88.023	1.999	6.490	-1.303	-4.337
28	0.163	0.816	-7.143	0.000	-55.000	6.764	-1.657	-4.431	1.086
29	0.135	0.808	0.000	-7.941	73.088	-0.574	-1.720	1.301	5.246
30	0.369	1.478	0.000	3.125	41.875	-1.033	-1.698	0.109	-3.763