

Teoria maszyn i podstawy automatyki

zajęcia projektowe

Wydział Samochodów i Maszyn Roboczych

studia I stopnia, semestr zimowy, rok akademicki 2016/2017

grupa 2.2IPEiH (środa, 11-13, s. 1.3, dr inż. S. Korczak)

Projekt nr 1

Etap 1: w zadanym położeniu mechanizmu (zadany kąt φ)

wyznaczyć prędkość i

przyspieszenie członu nr 5

metodą wykreślną planu

prędkości i przyspieszeń.

Etap 2: dla zadanej prędkości

kątowej ω członu 1 wyznaczyć

przesunięcie, prędkość i

przyspieszenie członu nr 5

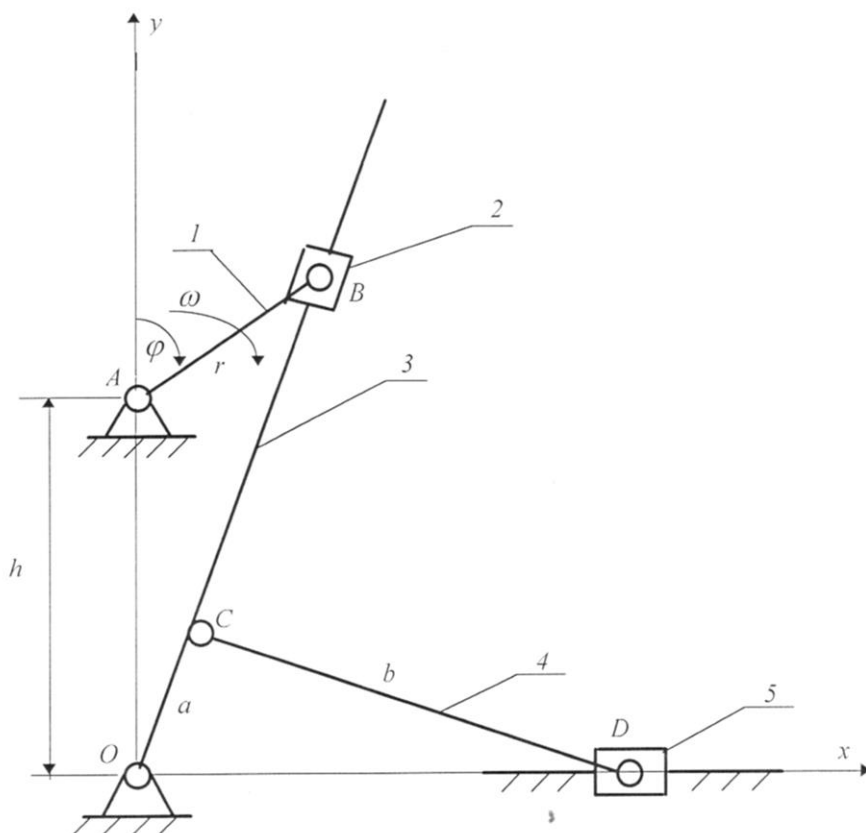
metodą analityczną. Przedstawić

je na wykresie dla zmiany kąta φ

w zakresie $0-2\pi$. Porównać

wynik z efektem etapu

pierwszego.



Lp.	Nr indeksu	φ	ω	r	$a= OC $	b	h
		[stopnie]	[rad/s]	[m]	[m]	[m]	[m]
1	275497	40	6	0,25	0,2	0,45	0,6
2	275498	50	11	0,3	0,25	0,51	0,65
3	275500	60	16	0,35	0,3	0,52	0,7
4	275501	70	21	0,4	0,35	0,57	0,8
5	275503	80	16	0,35	0,3	0,62	0,75
6	275504	100	11	0,3	0,25	0,57	0,65
7	275506	110	6	0,25	0,2	0,52	0,55
8	275507	120	11	0,3	0,25	0,45	0,7
9	275509	210	6	0,3	0,3	0,42	0,65
10	267785	220	11	0,3	0,25	0,48	0,7
11	267378	230	16	0,35	0,25	0,51	0,75
12	260555	240	21	0,35	0,3	0,56	0,8
13	267411	250	16	0,4	0,3	0,51	0,85
14	267369	290	11	0,4	0,35	0,47	0,8
15		300	6	0,35	0,25	0,42	0,75