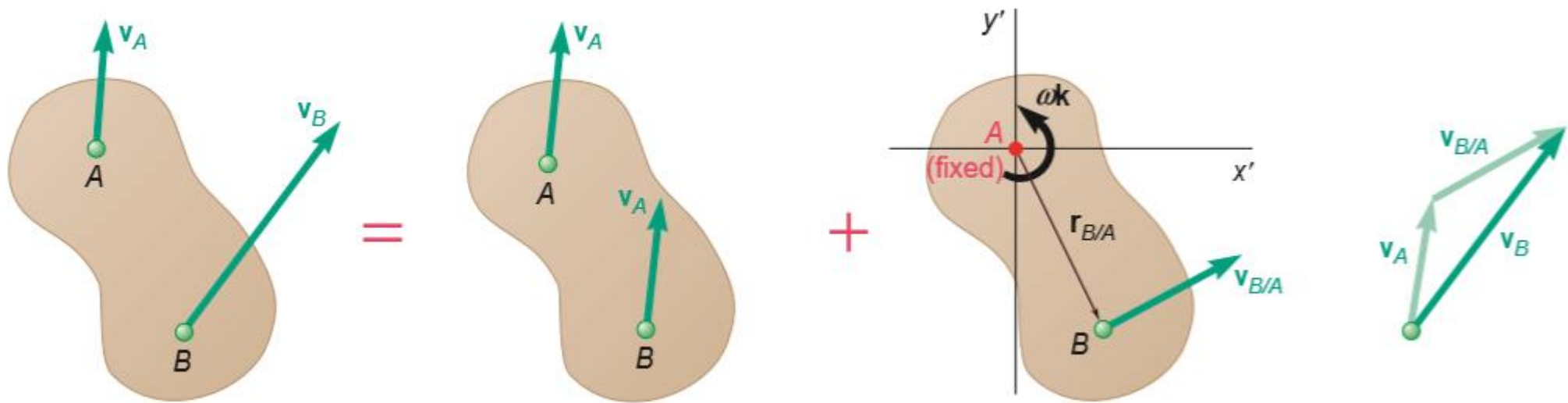


# Κινηματική Στερεού Σώματος

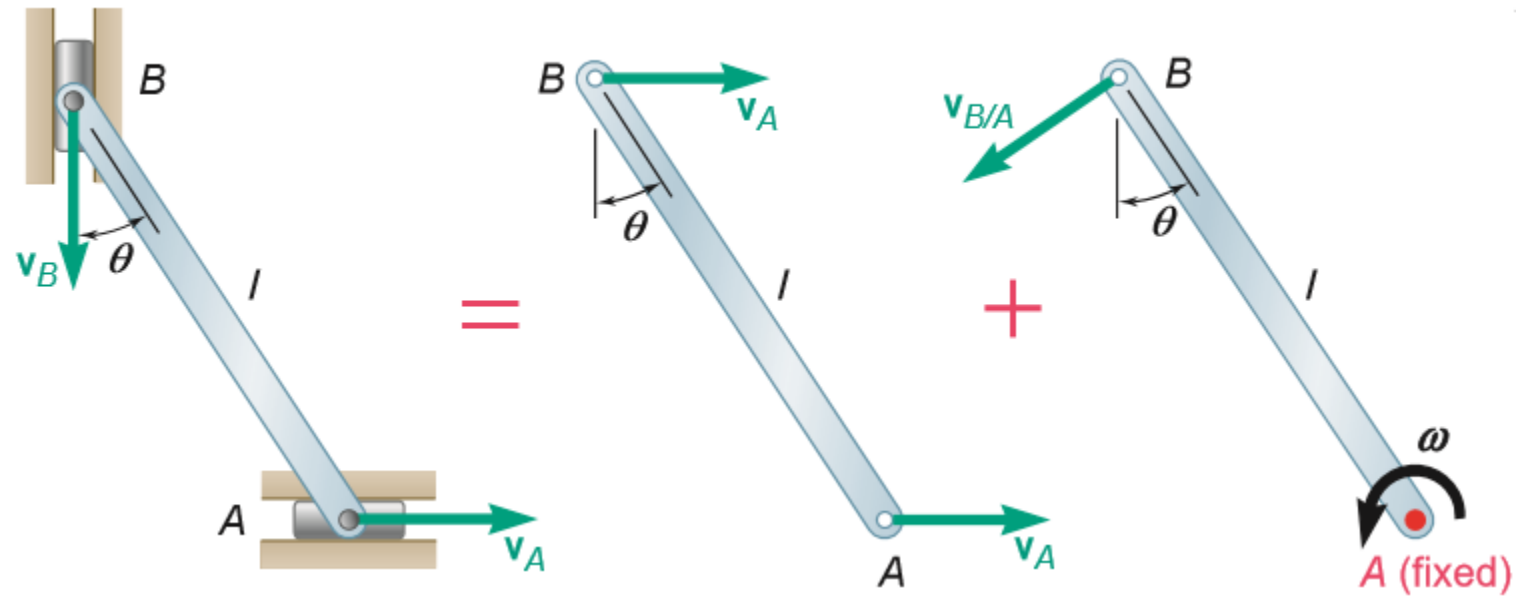
# Κίνηση στο επίπεδο

$$\mathbf{v}_B = \mathbf{v}_A + \mathbf{v}_{B/A}$$



$$\mathbf{v}_B = \mathbf{v}_A + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{B/A}$$

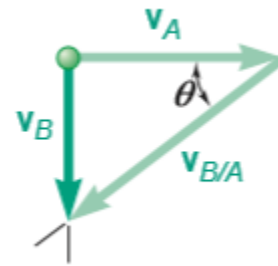
# Παραδείγματα

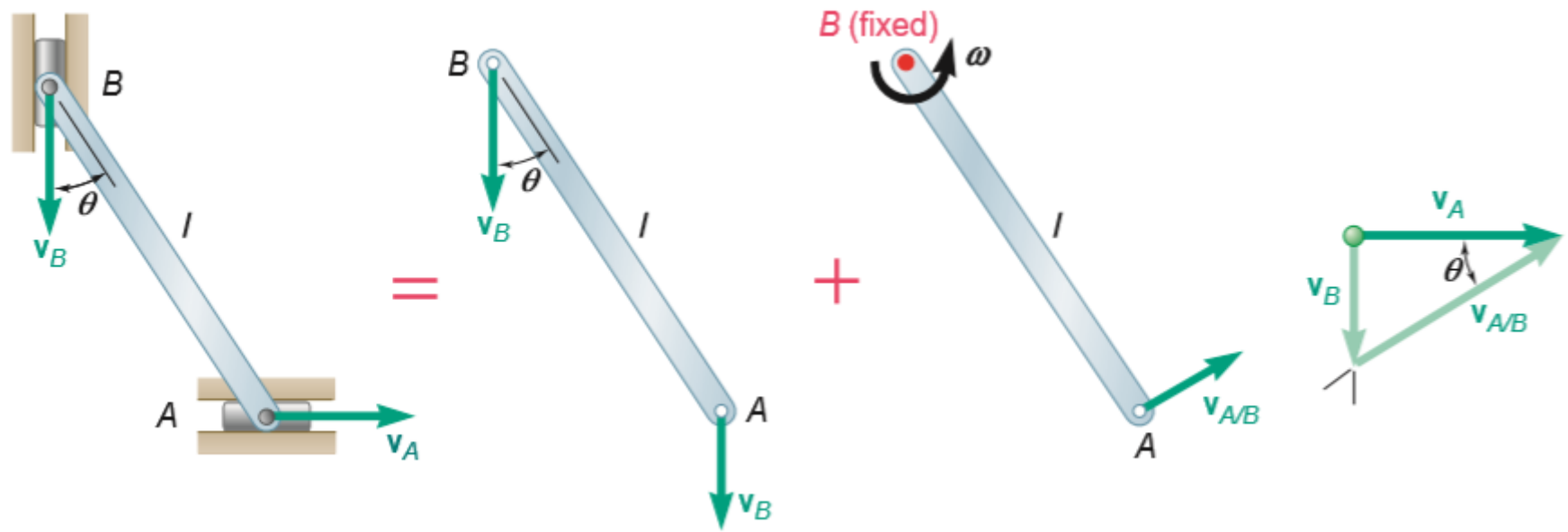


$$\mathbf{v}_B = \mathbf{v}_A + \mathbf{v}_{B/A}$$

$$\mathbf{v}_B = \mathbf{v}_A + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{B/A}$$

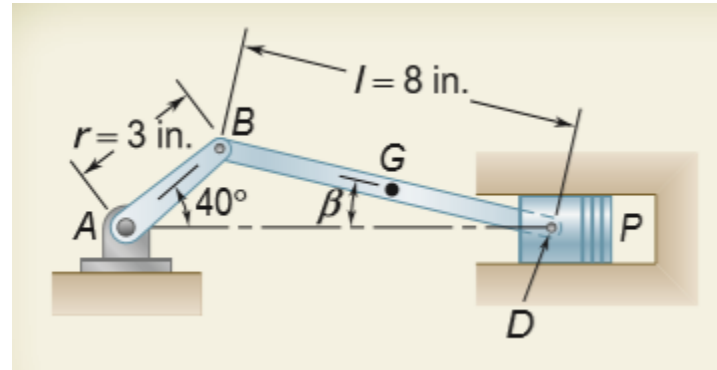
$$v_B = v_A \tan u \quad \omega = \frac{v_{B/A}}{l} = \frac{v_A}{l \cos u}$$





$$\mathbf{v}_A = \mathbf{v}_B + \mathbf{v}_{A/B}$$

# Άσκηση 1



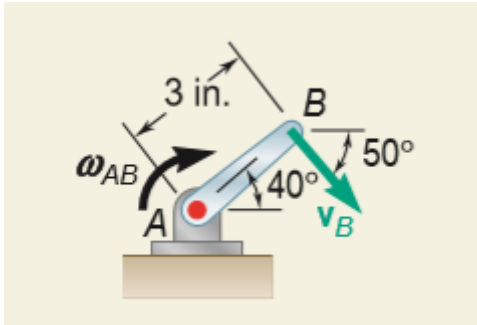
Ωρολογιακή περιστροφή της AB με  $\omega = 2000 \text{ rpm}$

Να βρεθούν:

(α) η γωνιακή ταχύτητα της BD

(β) η ταχύτητα του πιστονιού P

# Βήμα 1<sup>ο</sup> μετατροπή μεγεθών και υπολογισμός γωνιών

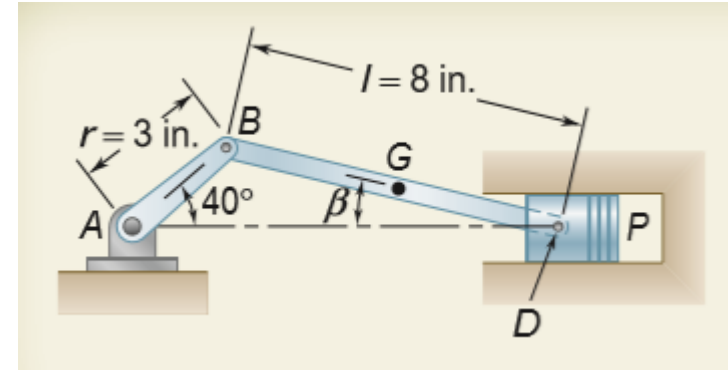


$$\Omega = 2\pi n / 60 = 2 * 2000 * \pi / 60 = 209,4 \text{ r/s}$$

$$V_B = \omega * AB = 3 * 209,4 = 628,3 \text{ in/s}$$

$$V_{Bx} = 628,3 * \cos 50$$

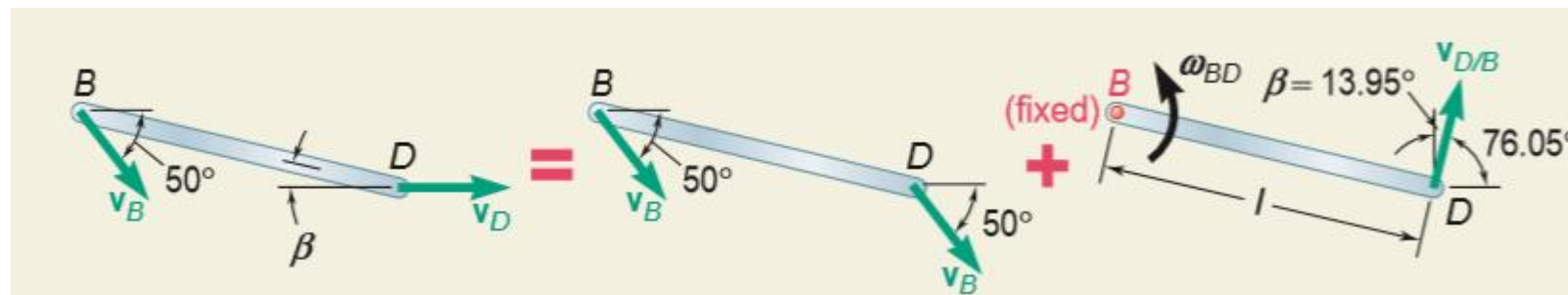
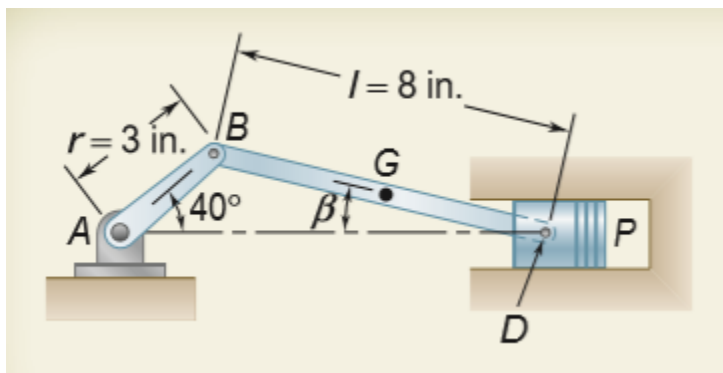
$$V_{By} = 628,3 * \sin 50$$



Νόμος ημιτόνων:

$$\frac{\sin 40^\circ}{8 \text{ in.}} = \frac{\sin b}{3 \text{ in.}} \quad b = 13,95^\circ$$

# Γωνιακή ταχύτητα BD και ταχύτητα D



Άρα το D έχει:

Μεταφορά:

$$V_{Bx} = V_{Dx}$$

$$V_{By} = V_{Dy}$$

Περιστροφή:

$$V_{D/B} = \omega_{BD} * L_{BD}$$

$$V_{D/Bx} = \omega_{BD} * L_{BD} * \sin 13.95$$

$$V_{D/By} = \omega_{BD} * L_{BD} * \cos 13.95$$

Άρα:

$$V_D = V_B + V_{D/B} \quad \text{ή}$$

$$V_{Dx} = V_{Bx} + V_{D/Bx}$$

$$V_{Dy} = V_{By} + V_{D/By}$$

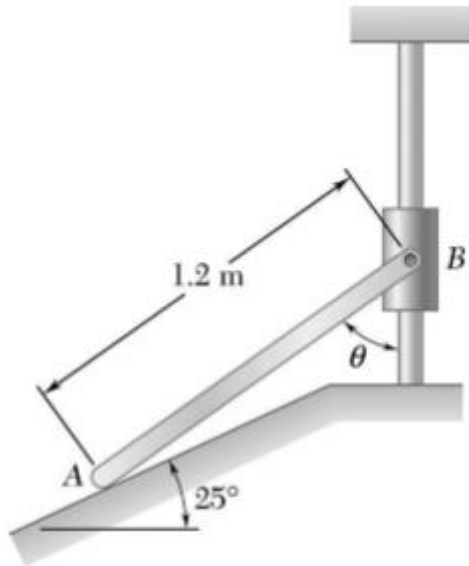
Όμως

$$V_{Dy} = 0 \Rightarrow \omega_{BD} = \dots$$

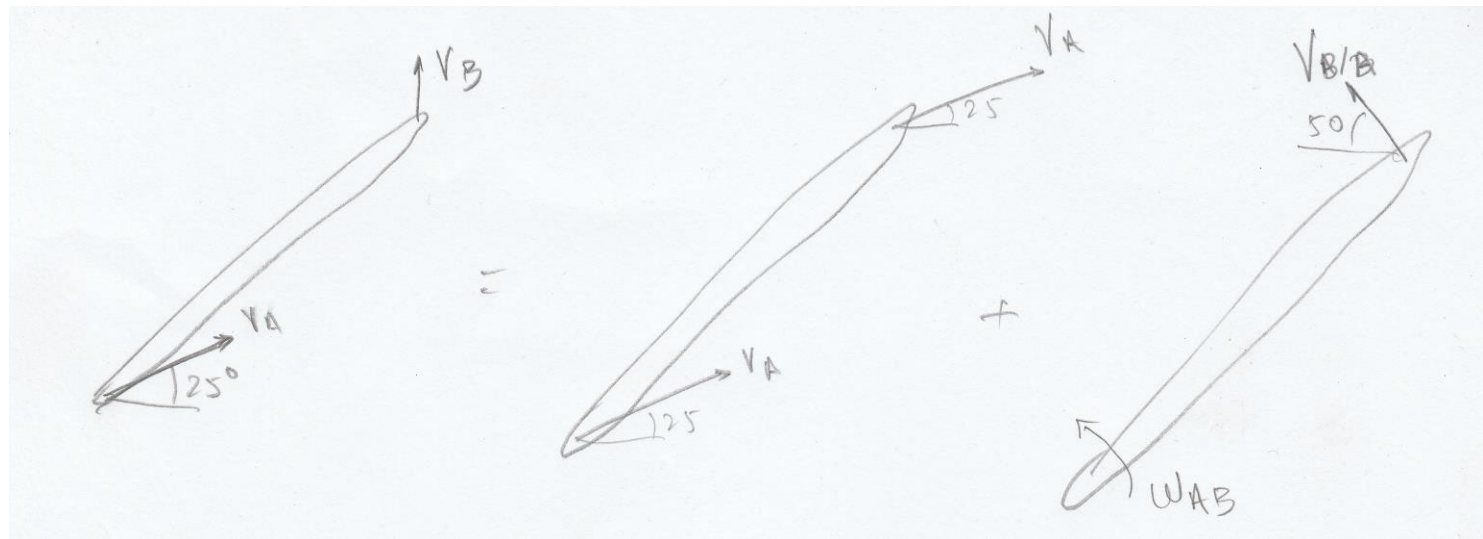
Και συνεπώς

$$V_{Dx} = \dots$$

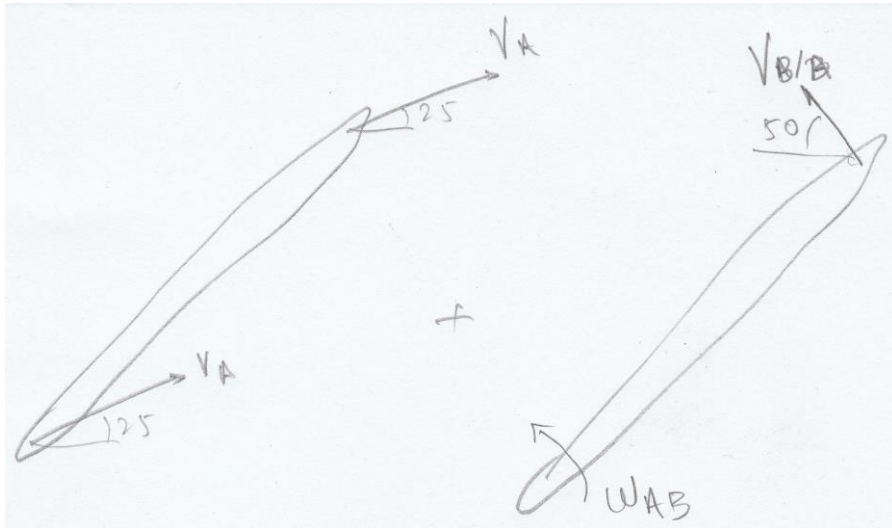
# Άσκηση 2<sup>η</sup>



Το κολάρο B κινείται με σταθερή ταχύτητα προς τα πάνω 1.5m/s. Αν  $\theta=50^\circ$  να βρεθεί η γωνιακή ταχύτητα της AB και η ταχύτητα του A







$$v_{Ax} = v_A \cos 25^\circ$$

$$v_{Ay} = v_A \sin 25^\circ$$

$$v_{B/A} = W_{AB} \cdot L_{AB}$$

$$v_{B/A_x} = -W_{AB} L_{AB} \cos 50$$

$$v_{B/A_y} = W_{AB} L_{AB} \sin 50$$

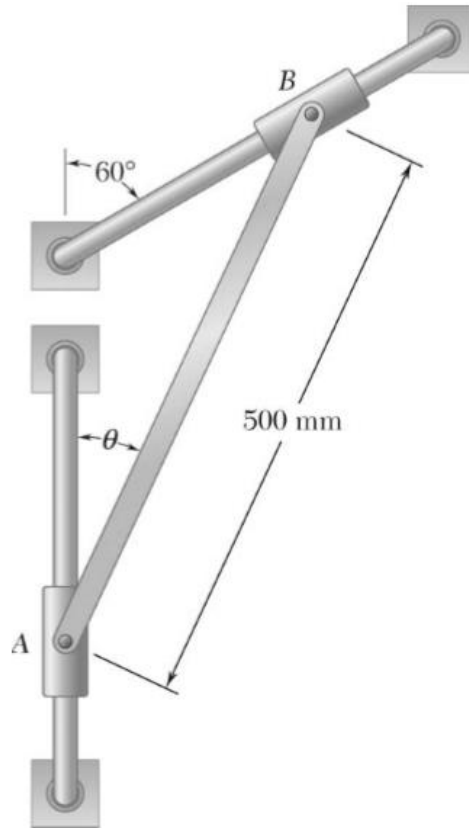
$$\vec{V}_B = \vec{V}_A + \vec{V}_{B/A} \longrightarrow$$

$$V_{B_x} = V_{A_x} + V_{B/A_x} = 0$$

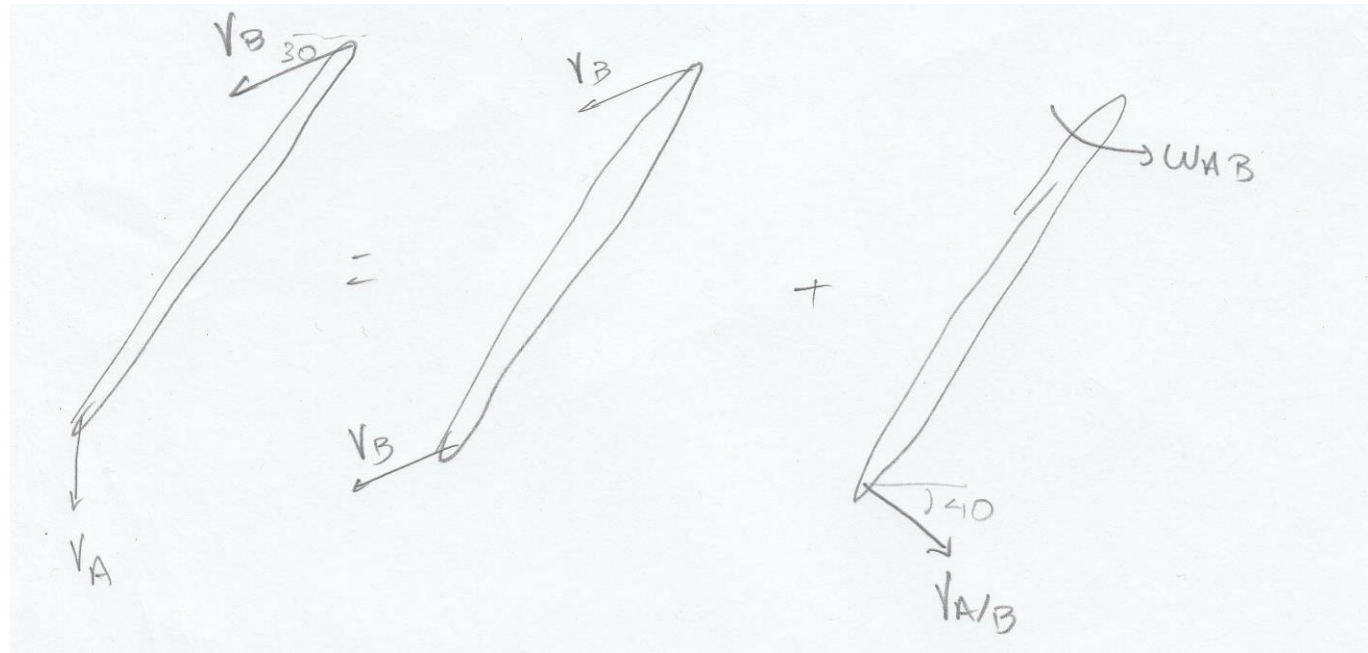
$$V_{B_y} = V_{A_y} + V_{B/A_y} = 1,5 \text{ m/s}$$

$$A_{pa} \Rightarrow \begin{cases} \omega_{AB} = \dots \\ V_A = \dots \end{cases}$$

# Άσκηση 3<sup>η</sup>



Το κολάρο B κινείται με σταθερή ταχύτητα προς τα αριστερά 1.6m/s. Αν  $\theta=40^\circ$  να βρεθεί η γωνιακή ταχύτητα της AB και η ταχύτητα του A



$$V_{Bx} = -V_B \cos 30$$

$$V_{By} = -V_B \sin 30$$

$$V_{A/B} = \omega_{AB} L_{AB}$$

$$V_{A/Bx} = \omega_{AB} L_{AB} \cos 40$$

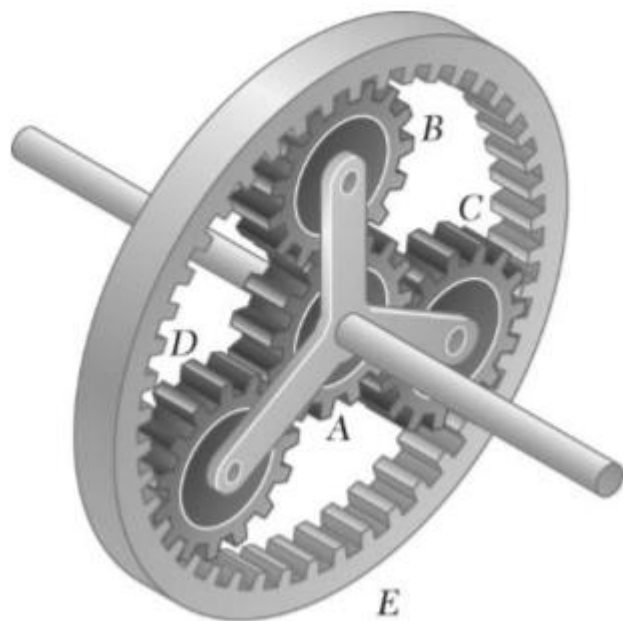
$$V_{A/By} = \omega_{AB} L_{AB} \sin 40$$

$$V_A = V_B + V_{A/B}$$

$$V_{Ax} = V_{Bx} + V_{A/Bx} = 0 \quad \rightsquigarrow \quad \omega_{AB}$$

$$V_{Ay} = V_{By} + V_{A/By} = \dots$$

# Πλανητικό σύστημα



Η ακτίνα όλων των γραναζιών είναι και του εξωτερικού 3<sup>α</sup>. Η γωνιακή ταχύτητα του A είναι γνωστή και ωρολογιακή σε φορά και το εξωτερικό γρανάζι είναι ακίνητο.

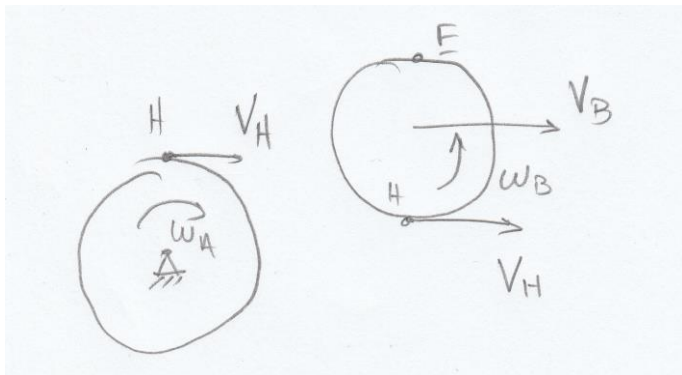
Ποια η γωνιακή ταχύτητα του κάθε γραναζιού

Η γωνιακή ταχύτητα της ράβδου σύνδεσης

$$V_E = 0 \quad \text{σταθερό}$$

Κίνηση B, C, D ίδια φορά σύνδεσης

Έστω Η σημείο επαφής των A, B



$$V_H = \alpha \cdot \omega_A$$

$$V_{A/E} = \omega_B \cdot 2\alpha$$

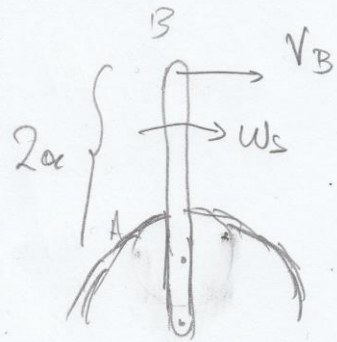
$$\left. \begin{array}{l} V_H = \alpha \cdot \omega_A \\ V_{A/E} = \omega_B \cdot 2\alpha \end{array} \right\} V_H = \cancel{V_E} + V_{H/E} \rightarrow \omega_B = \frac{1}{2} \omega_A$$

$$V_B = V_E + V_{B/E}$$

$$V_{B/E} = \alpha \cdot \omega_B = \frac{1}{2} \alpha \omega_A$$

$$\left. \begin{array}{l} V_B = V_E + V_{B/E} \\ V_{B/E} = \alpha \cdot \omega_B = \frac{1}{2} \alpha \omega_A \end{array} \right\} V_B = 0 + \frac{1}{2} \alpha \omega_A$$

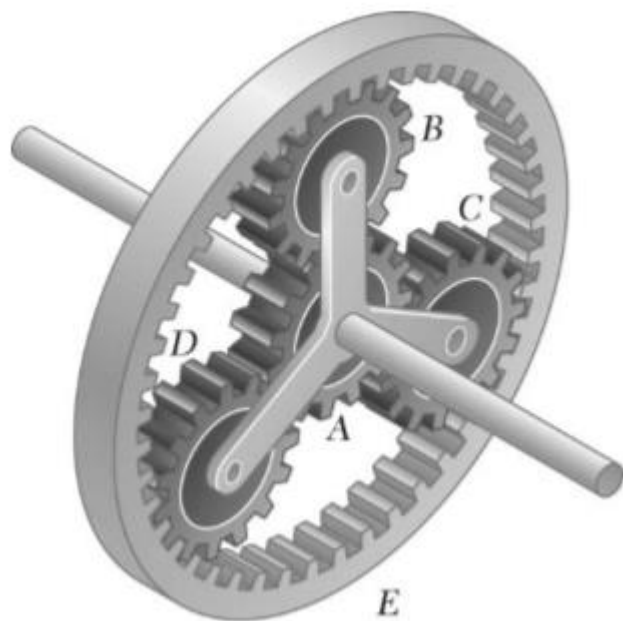
$$\Sigma U = \Sigma \epsilon \cdot G u$$



$$V_B = 2a \cdot W_s \rightarrow$$

$$\frac{1}{2} a W_A = 2a \cdot W_s \rightarrow W_s = \frac{1}{4} W_A$$

# Πλανητικό σύστημα 2



Η ακτίνα όλων των γραναζιών είναι και του εξωτερικού 3<sup>α</sup>. Η γωνιακή ταχύτητα του E είναι γνωστή (180 rpm) και ωρολογιακή σε φορά και το γρανάκι A έχει επίσης γνωστή γωνιακή ταχύτητα επίσης ωρολογιακή (240 rpm).

Ποια η γωνιακή ταχύτητα του κάθε γραναζιού

Η γωνιακή ταχύτητα της ράβδου σύνδεσης

Μετατροπή μονάδων

$$\omega_E = \frac{2\pi \cdot 180}{2}$$

$$\omega_A = \frac{2\pi \cdot 240}{2}$$

Κίνηση B, C, D ίδια λόγω συνδέσεως

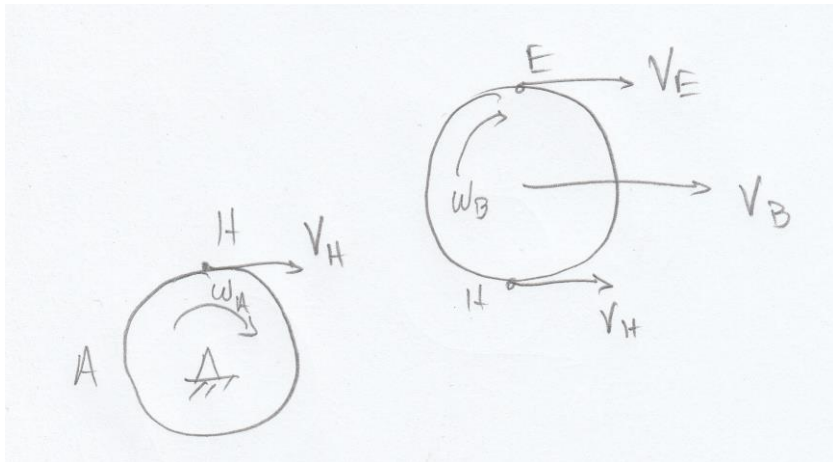
Έστω Η θηλιό επιπέδου των A, B



$$V_E = \omega_E \cdot R_E = \omega_E \cdot 3\alpha$$

G to A

$$V_H = \alpha \cdot \omega_A$$

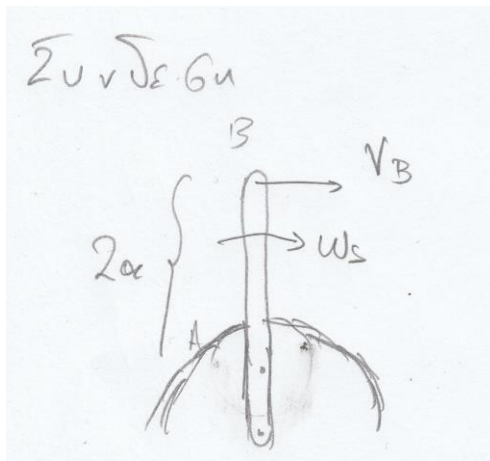


G to B

$$\left. \begin{aligned} V_H &= V_E + V_{H/E} \\ V_{H/E} &= 2\alpha \omega_B \end{aligned} \right\} \alpha \omega_A = 3\alpha \omega_E + 2\alpha \omega_B$$

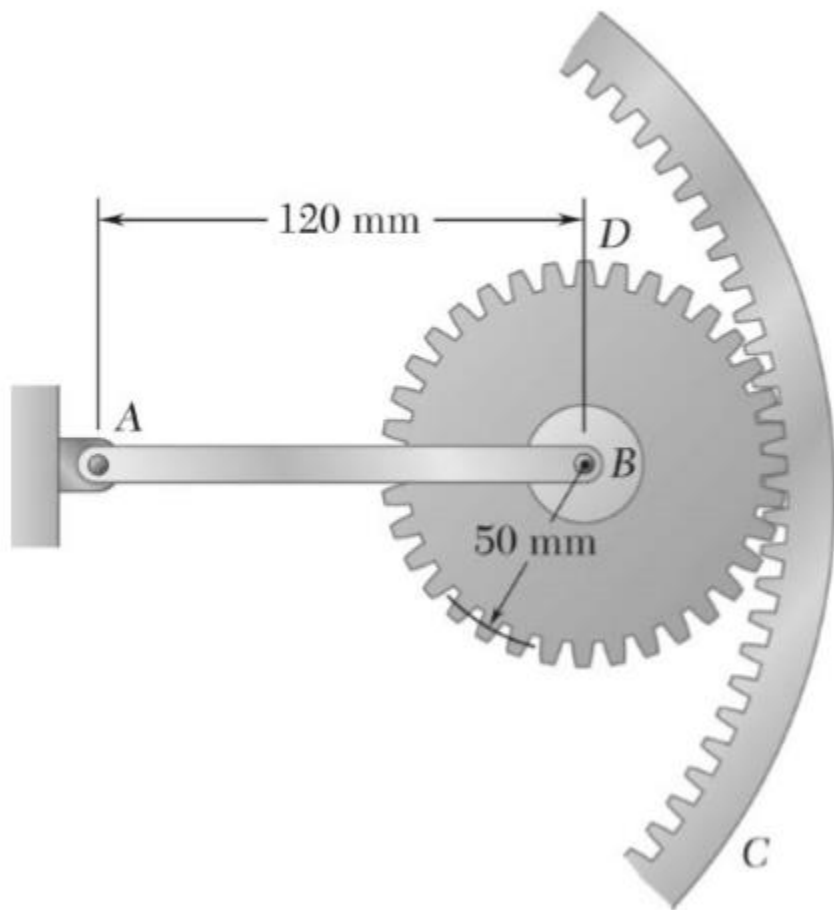
$\leadsto \omega_B = \dots$

$$\left. \begin{aligned} V_B &= V_H + V_{B/H} \\ V_{B/H} &= \alpha \omega_B \end{aligned} \right\} V_B = \dots$$



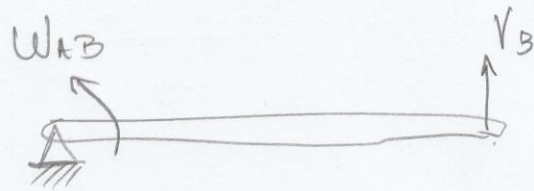
$$v_B = 2\alpha \cdot u_s$$

# Γρανάζια και ράβδοι



Η ράβδος AB περιστρέφεται με γωνιακή ταχύτητα  $20 \text{ r/s}$  ωρολογιακά. Αν το εξωτερικό γρανάζι είναι σταθερό να βρεθεί η γωνιακή ταχύτητα του γραναζιού B και η ταχύτητα του δοντιού στο D

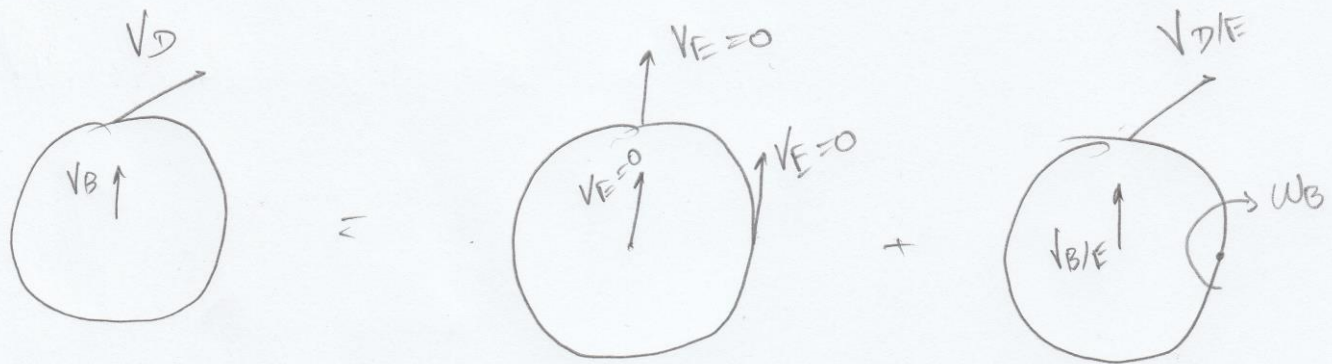
Perfiles AB



$$V_B = w_{AB} \cdot L_{AB}$$

Γραφή Β

ΕΓνω Ε ούτιο Επαγω η C



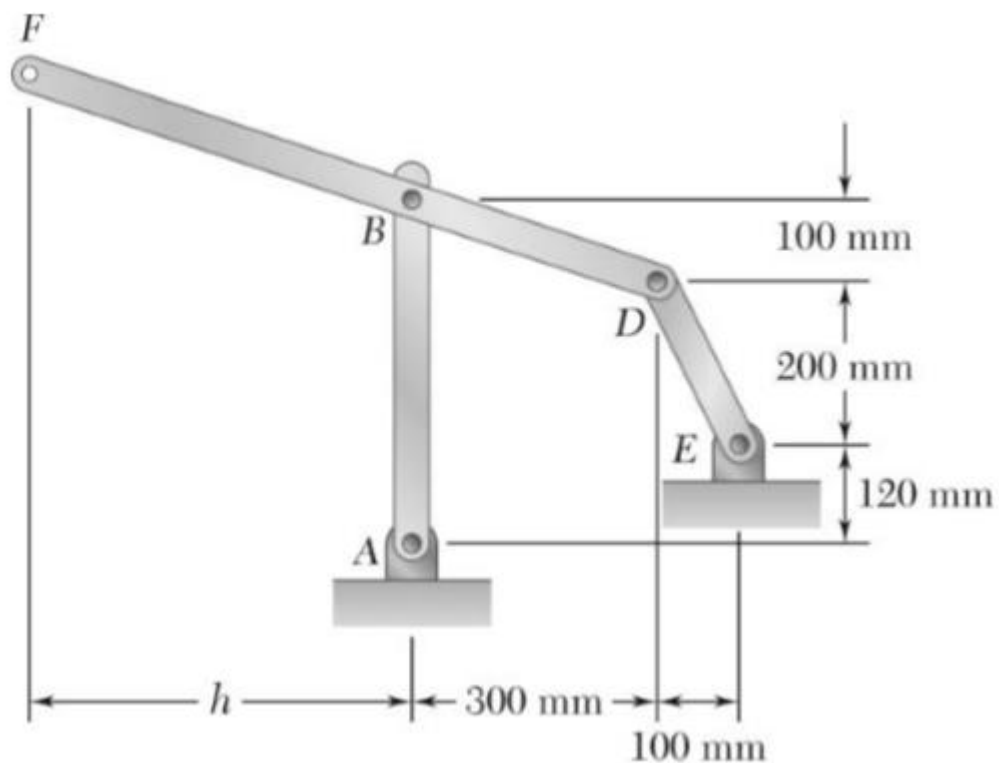
$$BE = 0,05 \text{ m}$$

$$DE = 0,05 \sqrt{2} \text{ m}$$

$$V_B = V_D + V_{B/E} = 0 + BE \omega_B \rightsquigarrow \omega_B = \dots$$

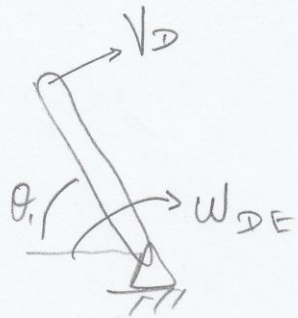
$$V_D = V_E + V_{D/E} = 0 + DE \omega_B \rightarrow V_D = \dots$$

# Περισσότεροι σύνδεσμοι



Στην παρούσα θέση η ράβδος  $DE$  έχει σταθερή γωνιακή ταχύτητα  $10\text{r/s}$  ωρολογιακά. Αν  $h=500$   
Ποια η γωνιακή ταχύτητα της  $FDB$   
Η ταχύτητα του  $F$

Perigos DE



$$V_D = W_{DE} L_{DE}$$

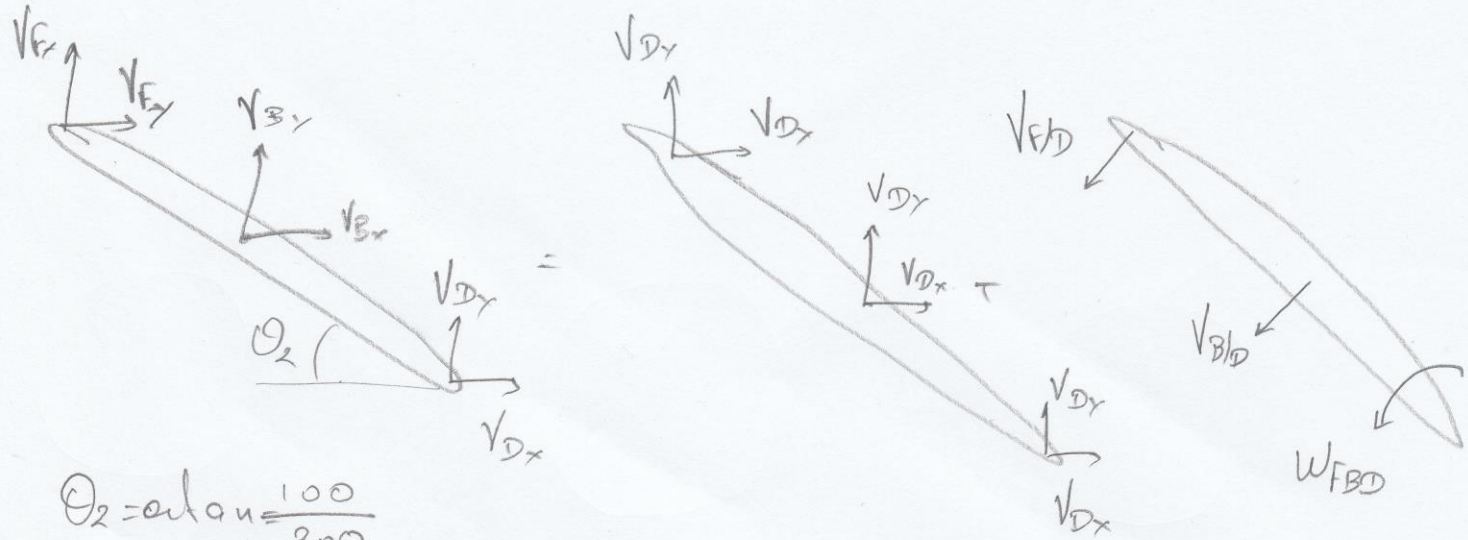
$$\theta_1 = \arctan \frac{200}{100}$$

$$V_{Dx} = +W_{DE} L_{DE} \cos \theta_1$$

$$V_{Dy} = W_{DE} L_{DE} \sin \theta_1$$



Parados FBD



$$V_{B/D} = W_{FBD} \cdot L_{BD}$$

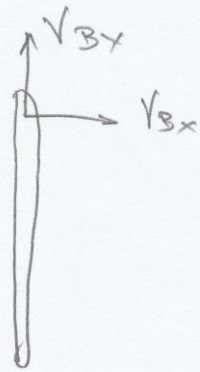
$$V_{B/D_x} = W_{FBD} L_{BD} \cos \theta_2$$

$$V_{B/D_y} = W_{FBD} L_{BD} \sin \theta_2$$

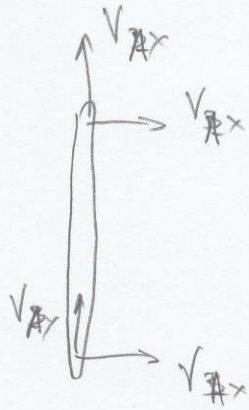
$$V_{B_x} = V_{D_x} + V_{B/D_x}$$

$$V_{B_y} = V_{D_y} + V_{B/D_y} \quad \textcircled{1}$$

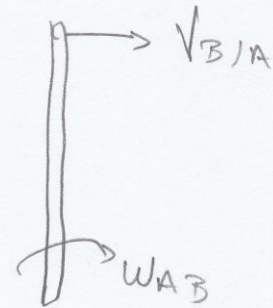
Perbjas AB



=



+



$$V_{B/A} = \omega_{AB} L_{AB}$$

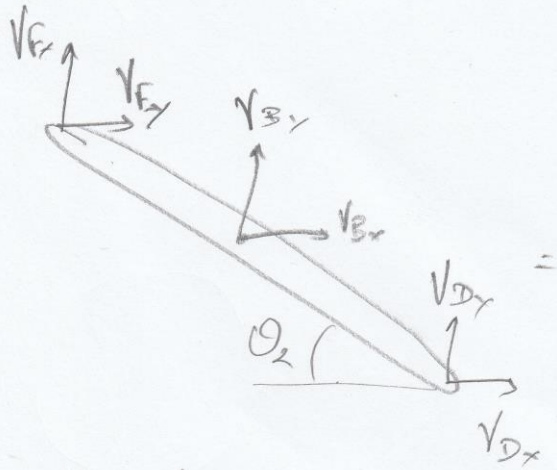
$$V_B = V_A + V_{B/A}$$

$$V_{By} = 0 + \textcircled{1}$$

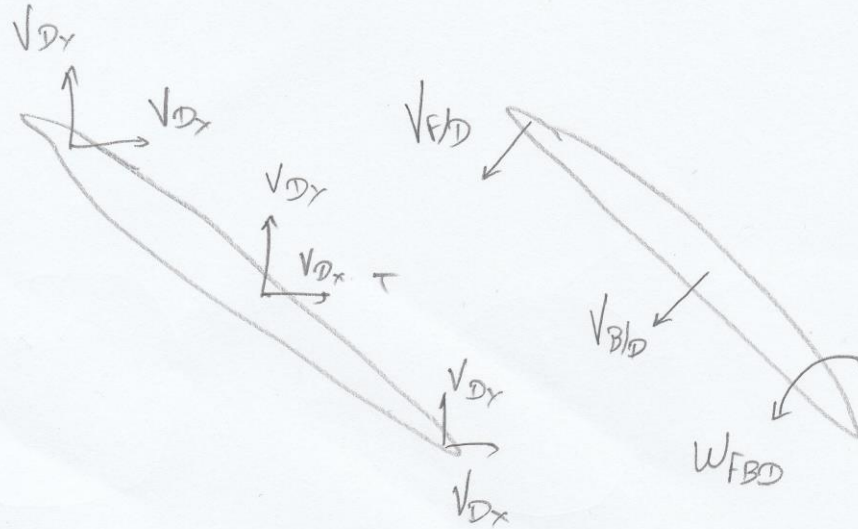
$$V_{Bx} = 0 + V_{B/A} \quad \textcircled{2}$$

A π 0 G x E G L I S    ①, ②    →    ω<sub>BD</sub>  
ω<sub>AB</sub>

Parados FBD



$$\theta_2 = \arctan \frac{100}{300}$$



Ape.  $\pi, 6w$  G+uv FBD

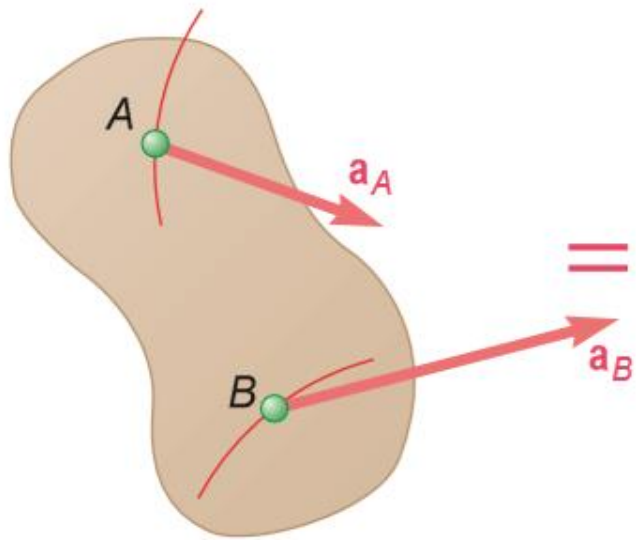
$$V_{F_x} = V_{D_x} + V_{F/D_x}$$

$$V_{F_y} = V_{D_y} + V_{F/D_y}$$

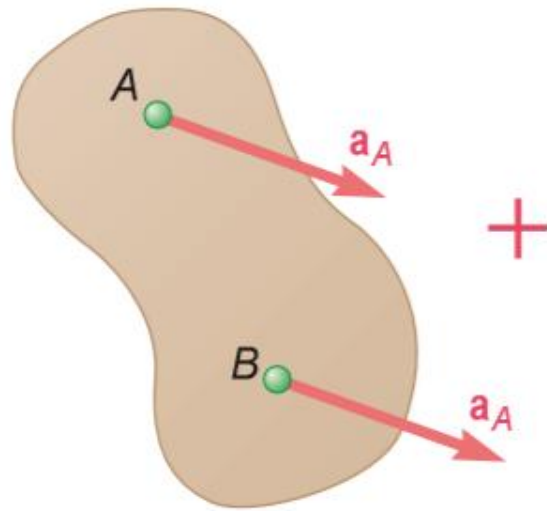
$$V_{F/D_y} = W_{FBD} \cdot L_{FD}$$

# Επιταχύνσεις

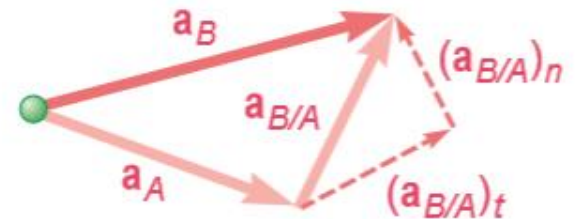
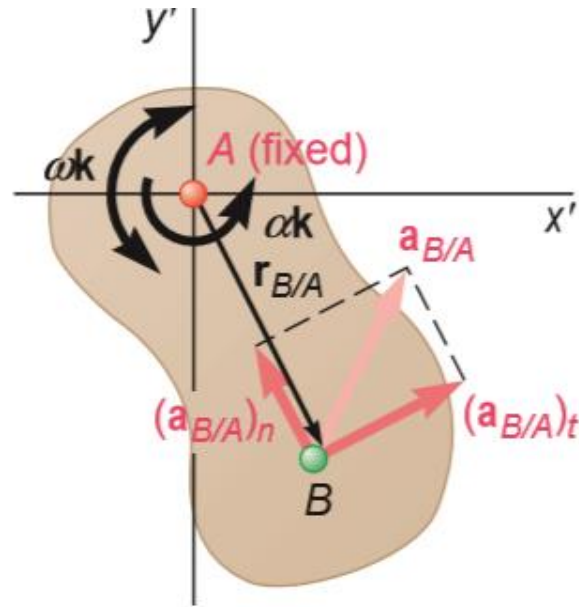
$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A + \mathbf{a}_{B/A}$$



=



+

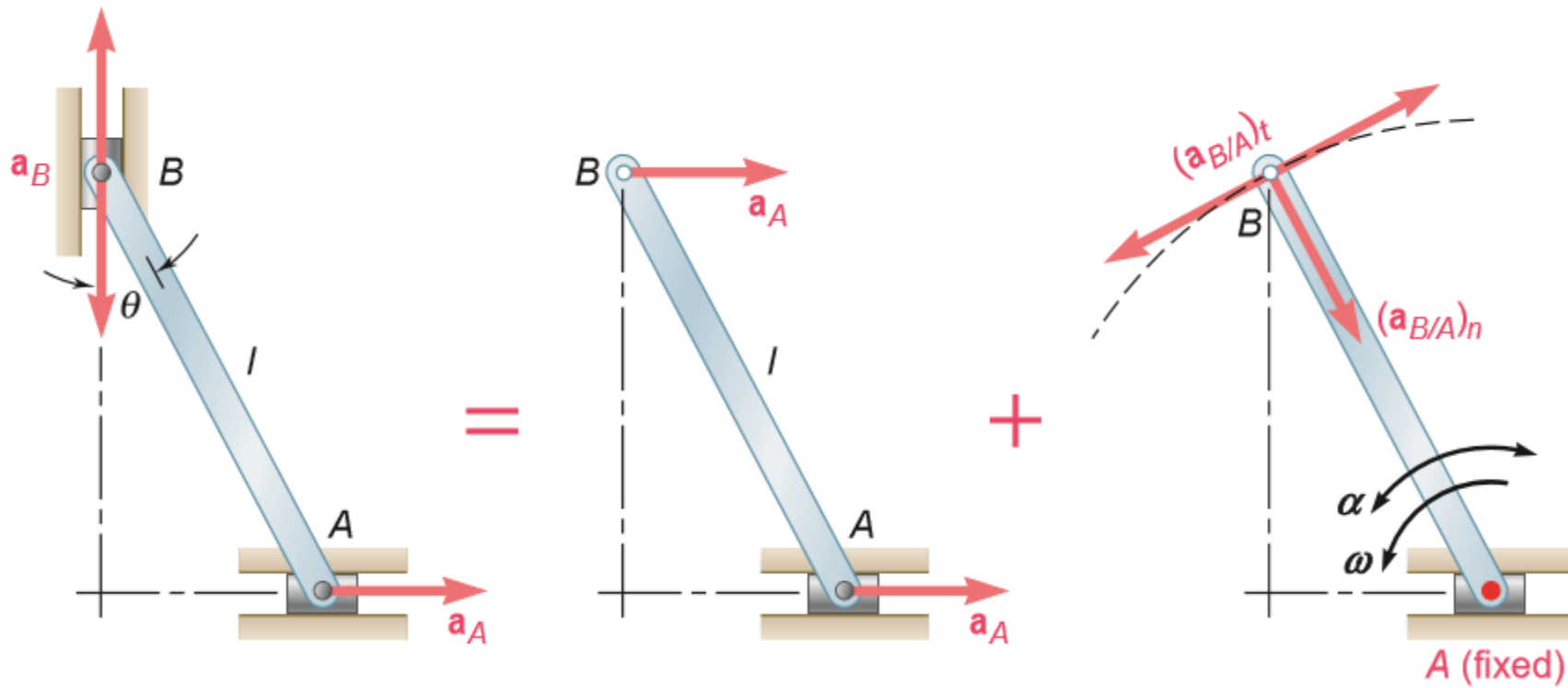


$$(\mathbf{a}_{B/A})_t = \omega \mathbf{k} \times \mathbf{r}_{B/A}$$

$$(\mathbf{a}_{B/A})_n = -\mathbf{v}^2 \mathbf{r}_{B/A}$$

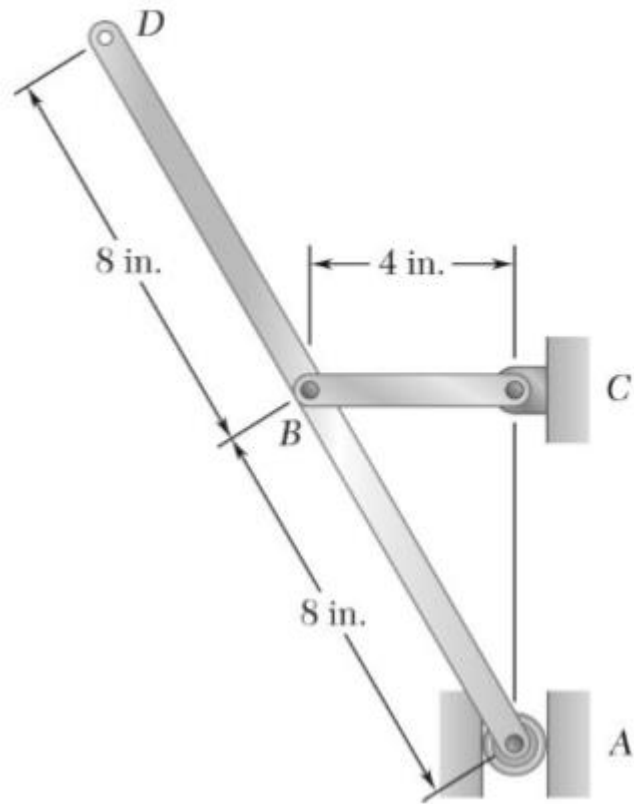
$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A + \omega \mathbf{k} \times \mathbf{r}_{B/A} - \mathbf{v}^2 \mathbf{r}_{B/A}$$

# Παράδειγμα



$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A + \mathbf{a}_{B/A}$$
$$= \mathbf{a}_A + (\mathbf{a}_{B/A})_n + (\mathbf{a}_{B/A})_t$$

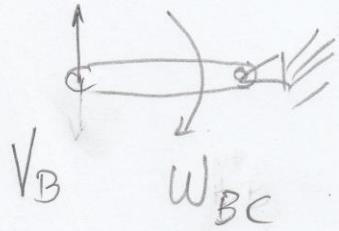
# Άσκηση 1<sup>η</sup>



Αν η ράβδος BC έχει ταχύτητα (γωνιακή) 45rpm ωρολογιακά να βρεθεί η επιτάχυνση του σημείου A και D



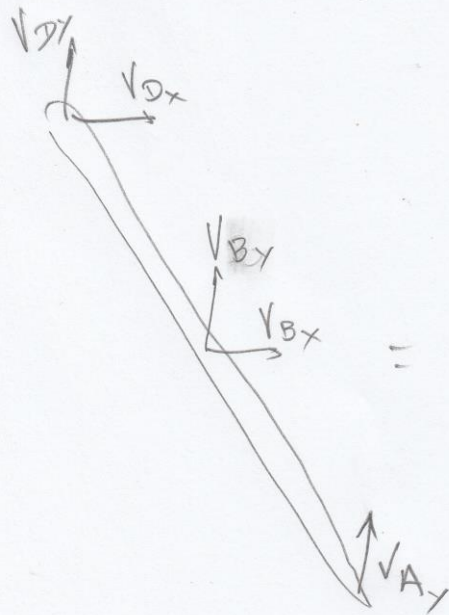
Parabolas BC



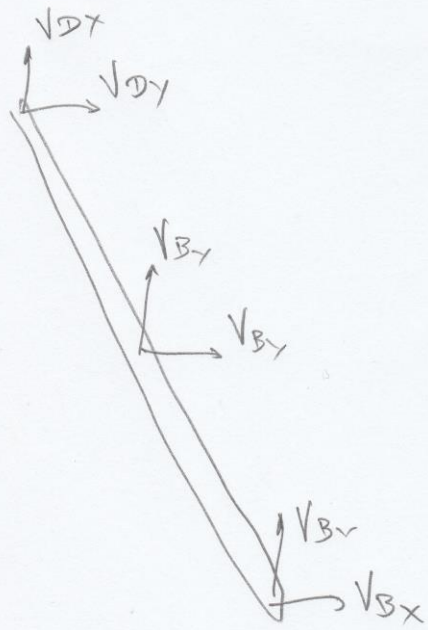
$$W_{BC} = \frac{2\pi \cdot 40}{60}$$

$$V_B = W_{BC} \cdot L_{BC}$$

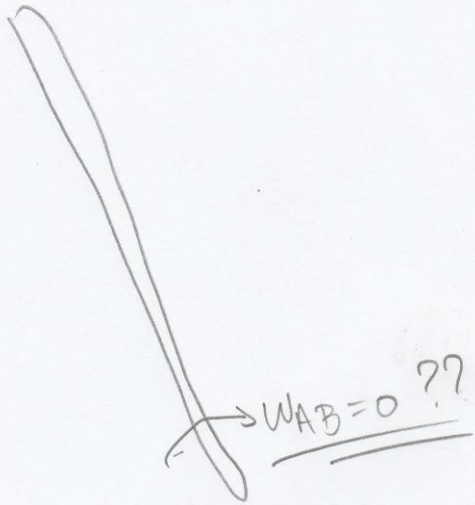
Parabolas AD



=



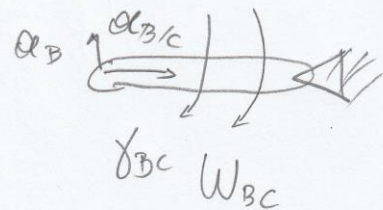
+



$\rightarrow W_{AB} = 0 ??$

Επιταχυντής.

BC



$$\alpha_B = 0 \quad \text{γιατί??}$$

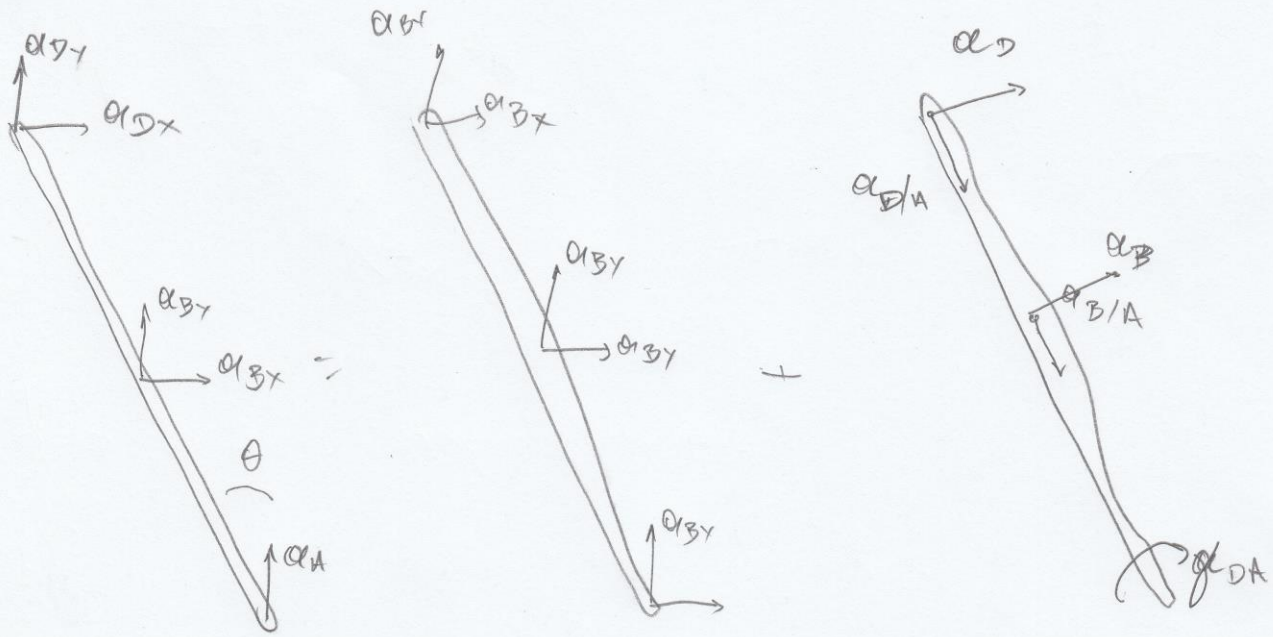
$$\delta_{BC} = 0$$

$$\alpha_{B/C} = \omega_{BC}^2 \cdot L_{BC} \quad (\text{κινηματολογία})$$

$$\text{αρα } \alpha_{B\gamma} = 0 = \alpha_B$$

$$\alpha_{Bx} = \alpha_{B/C} = \omega_{BC}^2 \cdot L_{BC}$$

D B A



$$\theta = \alpha \sin \frac{4}{8}$$

$$\alpha_{B/A} = \omega_{AD}^2 \cdot L_{AD}$$

$$\alpha_{D/A} = \omega_{AD}^2 \cdot L_{AD}$$

$\alpha_{Bx}$

$$\alpha_{B/Ax} = +\alpha_{B/A} \sin \theta_1$$

$$\alpha_{B/Ay} = -\alpha_{B/A} \cos \theta_1$$

$$\alpha_{D/Ax} = +\alpha_{D/A} \sin \theta_1$$

$$\alpha_{D/Ay} = -\alpha_{D/A} \cos \theta_1$$

$$\alpha_B = \gamma_{DA} \cdot L_{BA}$$

$$\alpha_D = \gamma_{DA} \cdot L_{DA}$$

$$\alpha_{Bx} = \gamma_{DA} L_{BA} \cos \theta_1$$

$$\alpha_{By} = \gamma_{DA} L_{BA} \sin \theta_1$$

$$\alpha_{Dx} = \gamma_{DA} L_{DA} \cos \theta_1$$

$$\alpha_{Dy} = \gamma_{DA} L_{DA} \sin \theta_1$$

Aper 6w B

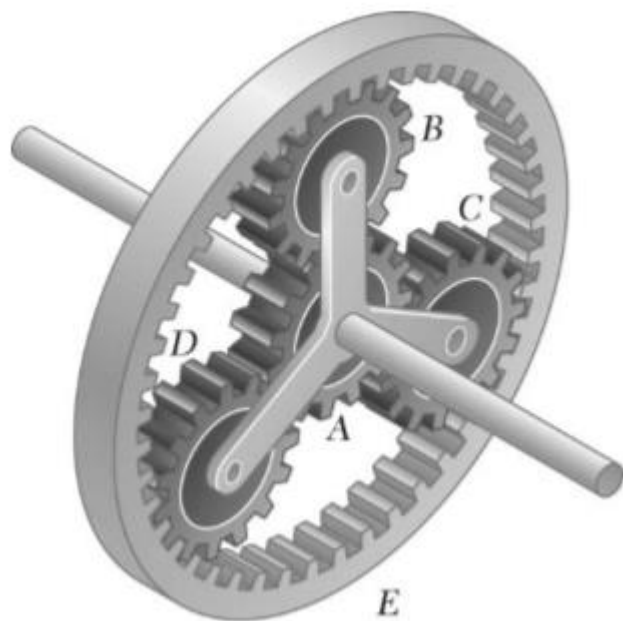
$$\alpha_B = \alpha_A + \alpha_{B/A} \begin{cases} x-x & \alpha_{Bx} = W_{BC}^2 L_{BC} \rightarrow \alpha_A \\ x-y & \alpha_{By} = 0 \rightarrow \gamma_{AD} = \dots \end{cases}$$

gamma  $\alpha_y = 0$  !?

Gr<sub>0</sub> D

$$\mathcal{O}_D = \mathcal{O}_A + \mathcal{O}_{DA} \left\{ \begin{array}{l} X-X \quad \mathcal{O}_{D^2} \\ Y-Y \quad \mathcal{O}_{D^2} \end{array} \right.$$

# Πίσω στα πλανητικά

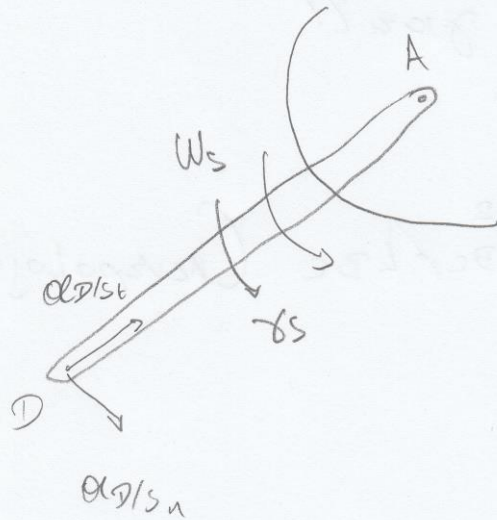


Η ακτίνα όλων των γραναζιών είναι και του εξωτερικού  $3^{\alpha}$ . Η γωνιακή ταχύτητα του A είναι γνωστή και ωρολογιακή σε φορά και το εξωτερικό γρανάζι είναι ακίνητο.

Ποια η επιτάχυνση του δοντιού D όταν είναι σε επαφή με το γρανάζι (α) A (β) E



$\Sigma \cup \cup \cup \Delta \epsilon \Gamma \theta \omega$



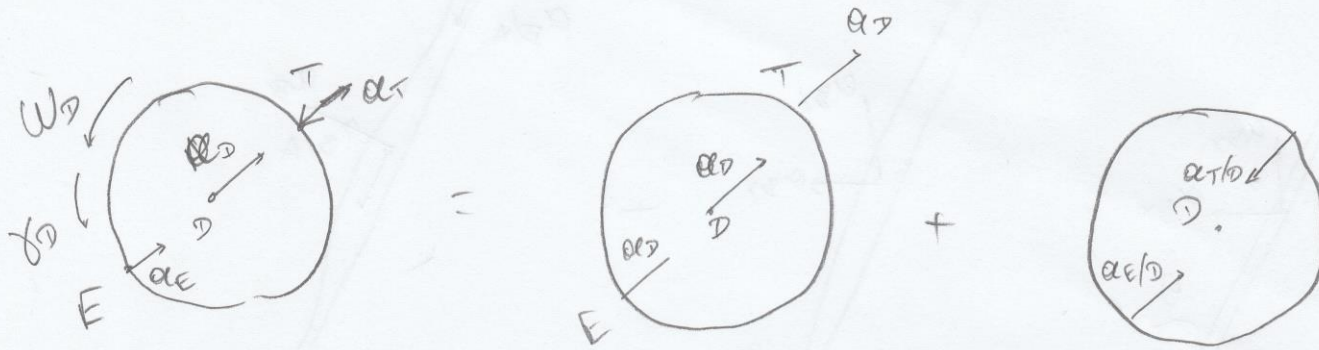
$$\omega_s = \gamma \nu \omega \theta \omega \theta \omega$$

$$\gamma_s = 0 \quad (\gamma \nu \alpha \nu ??)$$

$$\alpha_{D/s_n} = 0$$

$$\alpha_{D/s_t} = \omega_s^2 \cdot 2\alpha$$

Γραφή,  $\mathcal{D}$



γιατί  $\emptyset$  οι περιφερειακές πλάι??

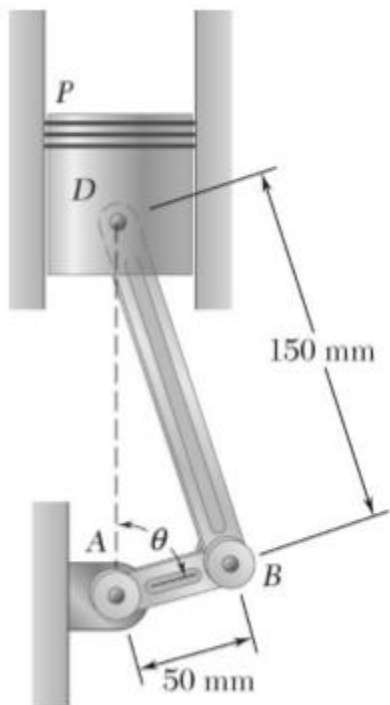
δονται  $T$  (επίσης  $\tau$   $\alpha$  γραφή,  $A$ )

$$\alpha_T = \alpha_D + \alpha_{T/D} = \alpha_D + W_D^2 \alpha \rightarrow \alpha_T$$

Довра  $\alpha$

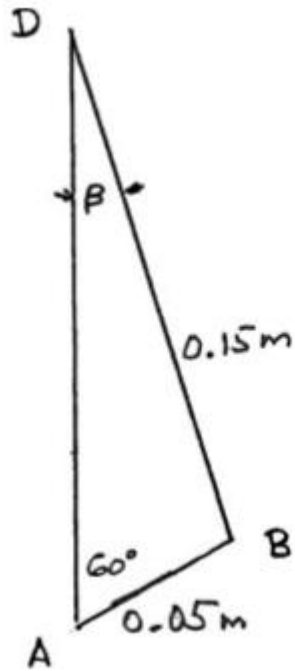
$$\alpha_E = \alpha_D + \alpha_{E/D} = \alpha_D + W_D^2 \alpha$$

# Έμβολο διωστήρας



Γνωρίζοντας ότι η  $AB$  περιστρέφεται με σταθερή γωνιακή ταχύτητα ωρολογιακά να βρεθεί η επιτάχυνση του εμβόλου στο  $\theta=60^\circ$

# Ταχύτητες



$$\frac{\sin \beta}{0.05} = \frac{\sin 60^\circ}{0.15} \quad \beta = 16.779^\circ$$

$$\omega_{AB} = 900 \text{ rpm} = 30\pi \text{ rad/s} \curvearrowright$$

$$\mathbf{v}_B = 0.05\omega_{AB} = 1.5\pi \text{ m/s} \searrow 60^\circ$$

$$\mathbf{v}_D = v_D \downarrow \quad \omega_{BD} = \omega_{BD} \curvearrowright$$

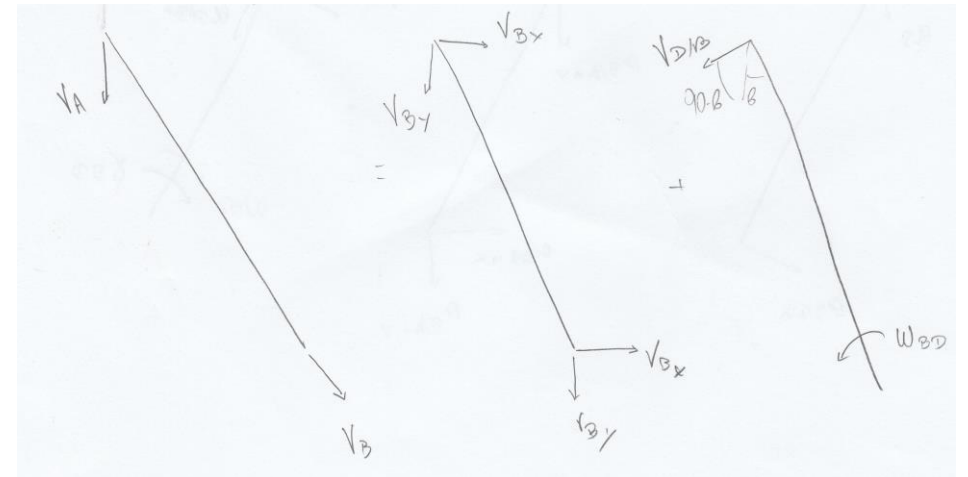
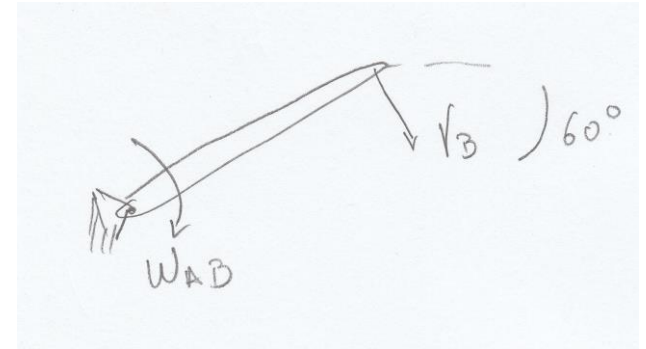
$$\mathbf{v}_{D|B} = 0.15\omega_{BD} \nearrow \beta$$

$$\mathbf{v}_D = \mathbf{v}_B + \mathbf{v}_{D|B}$$

$$[v_D \downarrow] = [1.5\pi \searrow 60^\circ] + [0.15\omega_{BD} \nearrow \beta]$$

$$0 = 1.5\pi \cos 60^\circ - 0.15\omega_{BD} \cos \beta$$

$$\omega_{BD} = \frac{1.5\pi \cos 60^\circ}{0.15 \cos \beta} = 16.4065 \text{ rad/s} \curvearrowright$$



# Επιταχύνσεις

$$\alpha_{AB} = 0$$

$$\mathbf{a}_B = 0.05\omega_{AB}^2 = (0.05)(30\pi)^2 = 444.13 \text{ m/s}^2 \nearrow 30^\circ$$

$$\mathbf{a}_D = a_D \downarrow \quad \alpha_{BD} = \alpha_{BD} \curvearrowright$$

$$\begin{aligned} \mathbf{a}_{D/B} &= [0.15\alpha_{AB} \nwarrow \beta] + [0.15\omega_{BD}^2 \nearrow \beta] \\ &= [0.15\alpha_{BD} \nwarrow \beta] + [40.376 \nearrow \beta] \end{aligned}$$

$$\mathbf{a}_D = \mathbf{a}_B + \mathbf{a}_{D/B} \quad \text{Resolve into components.}$$

$$\xrightarrow{+}: \quad 0 = -444.13 \cos 30^\circ + 0.15\alpha_{BD} \cos \beta + 40.376 \sin \beta$$

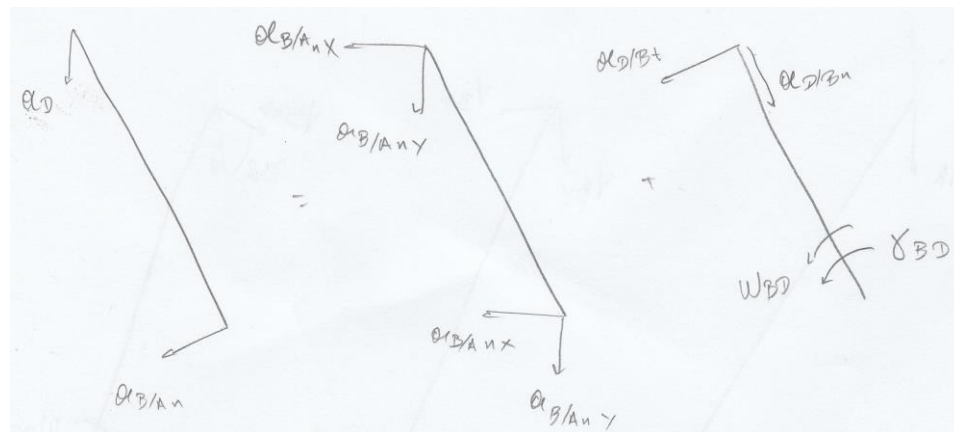
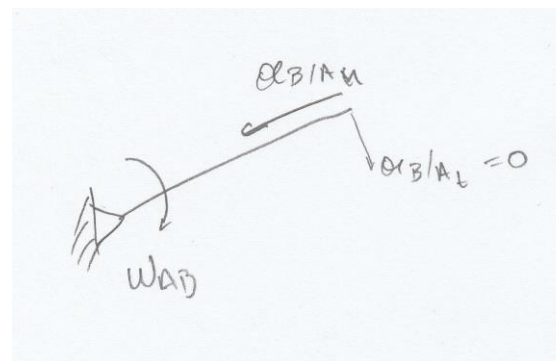
$$\alpha_{BD} = 2597.0 \text{ rad/s}^2$$

$$\xrightarrow{+} \downarrow: \quad a_D = 444.13 \sin 30^\circ - (0.15)(2597.0) \sin \beta + 40.376 \cos \beta$$

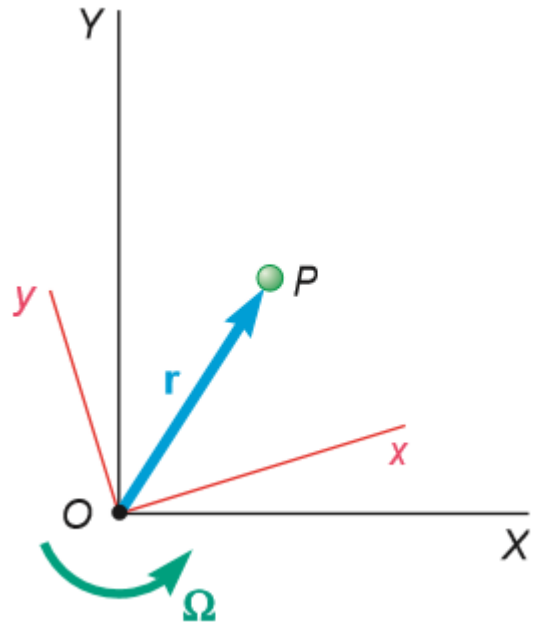
$$= 148.27 \text{ m/s}^2$$

$$\mathbf{a}_P = \mathbf{a}_D$$

$$\mathbf{a}_P = 148.3 \text{ m/s}^2 \downarrow$$

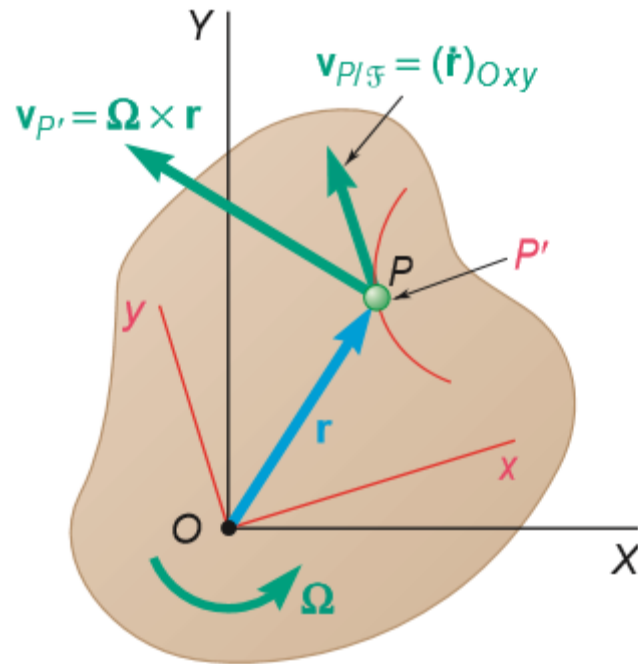


# Επιτάχυνση Coriolis



$$\mathbf{v}_P = (\dot{\mathbf{r}})_{OXY} = \boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{r} + (\dot{\mathbf{r}})_{Oxy}$$

# Σε στερεό σώμα



$$\mathbf{v}_P = \mathbf{v}_{P'} + \mathbf{v}_{P/F}$$

$$\mathbf{a}_P = \dot{\mathbf{v}}_P = \dot{\boldsymbol{\Omega}} \times \mathbf{r} + \boldsymbol{\Omega} \times \dot{\mathbf{r}} + \frac{d}{dt}[(\dot{\mathbf{r}})_{Oxy}]$$

$$\frac{d}{dt}[(\dot{\mathbf{r}})_{Oxy}] = (\ddot{\mathbf{r}})_{Oxy} + \boldsymbol{\Omega} \times (\dot{\mathbf{r}})_{Oxy}$$

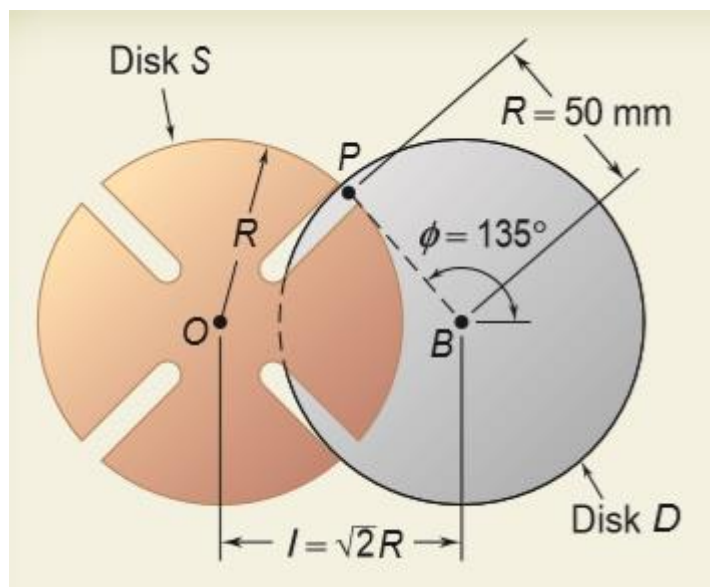
$$\mathbf{a}_P = \dot{\boldsymbol{\Omega}} \times \mathbf{r} + \boldsymbol{\Omega} \times (\boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{r}) + 2\boldsymbol{\Omega} \times (\dot{\mathbf{r}})_{Oxy} + (\ddot{\mathbf{r}})_{Oxy}$$

$$\mathbf{a}_P = \mathbf{a}_{P'} + \mathbf{a}_{P/F} + \mathbf{a}_c$$

$$\mathbf{a}_c = 2\boldsymbol{\Omega} \times (\dot{\mathbf{r}})_{Oxy} = 2\boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{v}_{P/F}$$

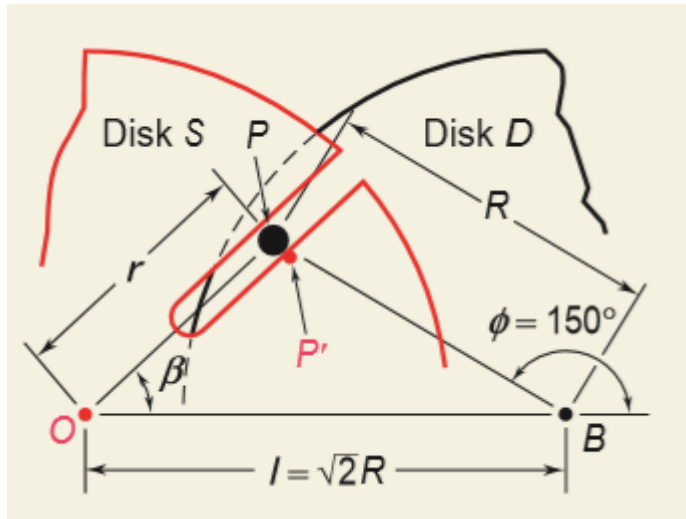


# Μηχανισμός της Γενεύης



Ο δίσκος D περιστρέφεται ανθρωλογικά με σταθερή γωνιακή ταχύτητα  $10\text{r/s}$ . Ο πείρος P είναι κολλημένος στον D και γλιστρά στις εσοχές του δίσκου S. Θεωρείται ότι η γωνιακή επιτάχυνση του δίσκου S είναι 0 όταν ο πείρος μπαίνει ή βγαίνει από μια εσοχή. Για γωνία  $\phi = 150^\circ$  να βρεθεί η γωνιακή επιτάχυνση του δίσκου S και η επιτάχυνση του πείρου

# Βήμα 1<sup>ο</sup> θέση πείρου



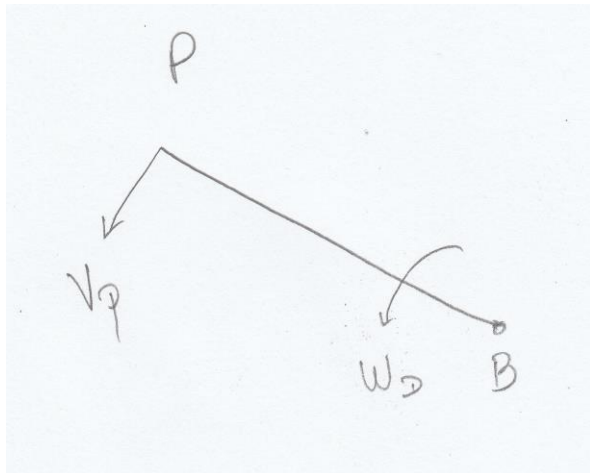
$$r^2 = R^2 + l^2 - 2Rl \cos 30^\circ = 0.551R^2 \quad r = 0.742R = 37.1 \text{ mm}$$

$$\frac{\sin b}{R} = \frac{\sin 30^\circ}{r} \quad \sin b = \frac{\sin 30^\circ}{0.742} \quad b = 42.4^\circ$$

# Ταχύτητα πείρου

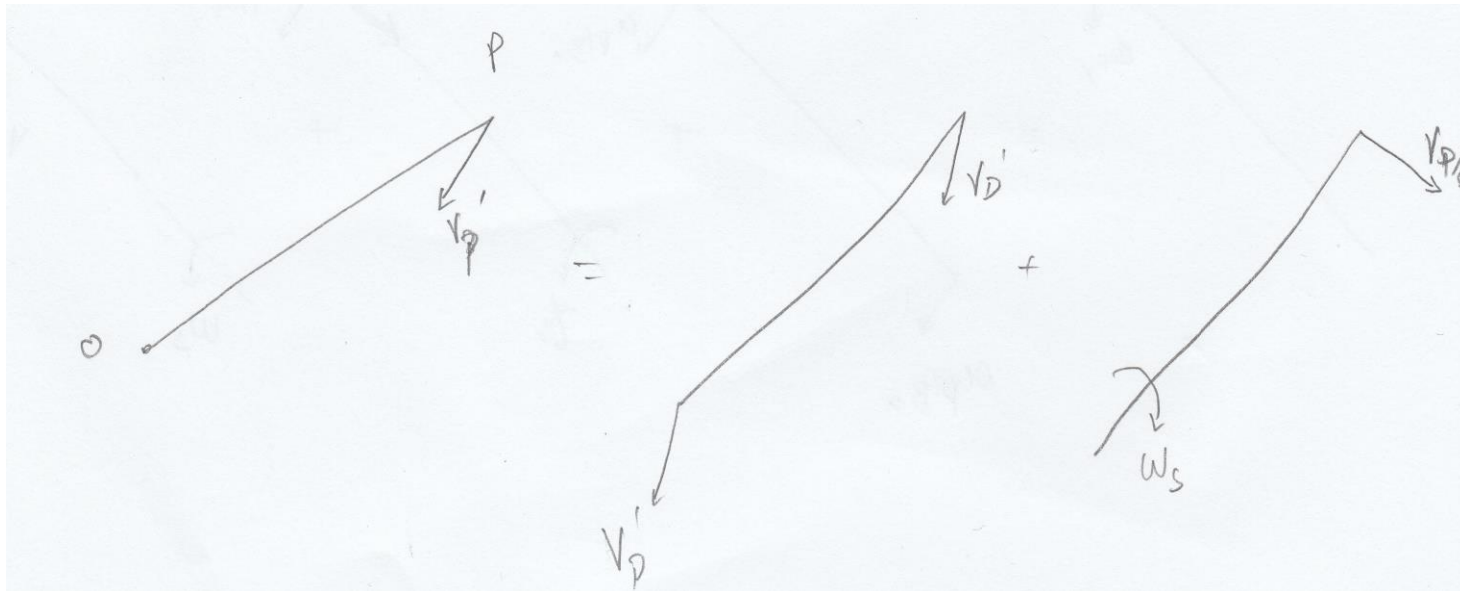
Ο πείρος είναι κολλημένος στον δίσκο D άρα

$$v_P = R\omega_D = (50 \text{ mm})(10 \text{ rad/s}) = 500 \text{ mm/s}$$



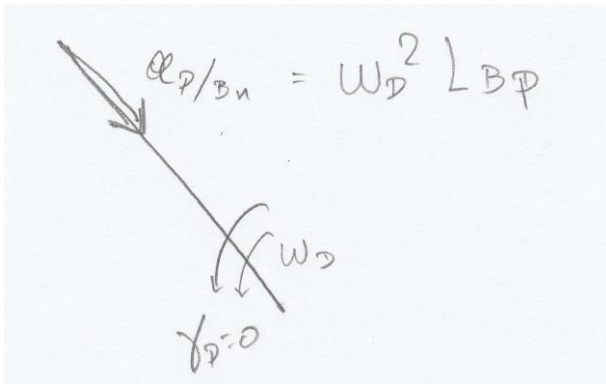
# Κίνηση πείρου σε εσοχή

$$\mathbf{v}_P = \mathbf{v}_{P'} + \mathbf{v}_{P/S}$$



# Επιτάχυνση πείρου

$$a_P = R\omega_D^2 = (500 \text{ mm})(10 \text{ rad/s})^2 = 5000 \text{ mm/s}^2$$



Κίνηση στο χώρο

$\Sigma \omega \cdot a$

$$\vec{0} = \sum_{i=1}^n \vec{\omega}_i$$

$$\vec{\Gamma} = \sum_{i=1}^n \vec{\gamma}_i + \sum \vec{\omega}_i \times \vec{\omega}_j \quad i > j$$

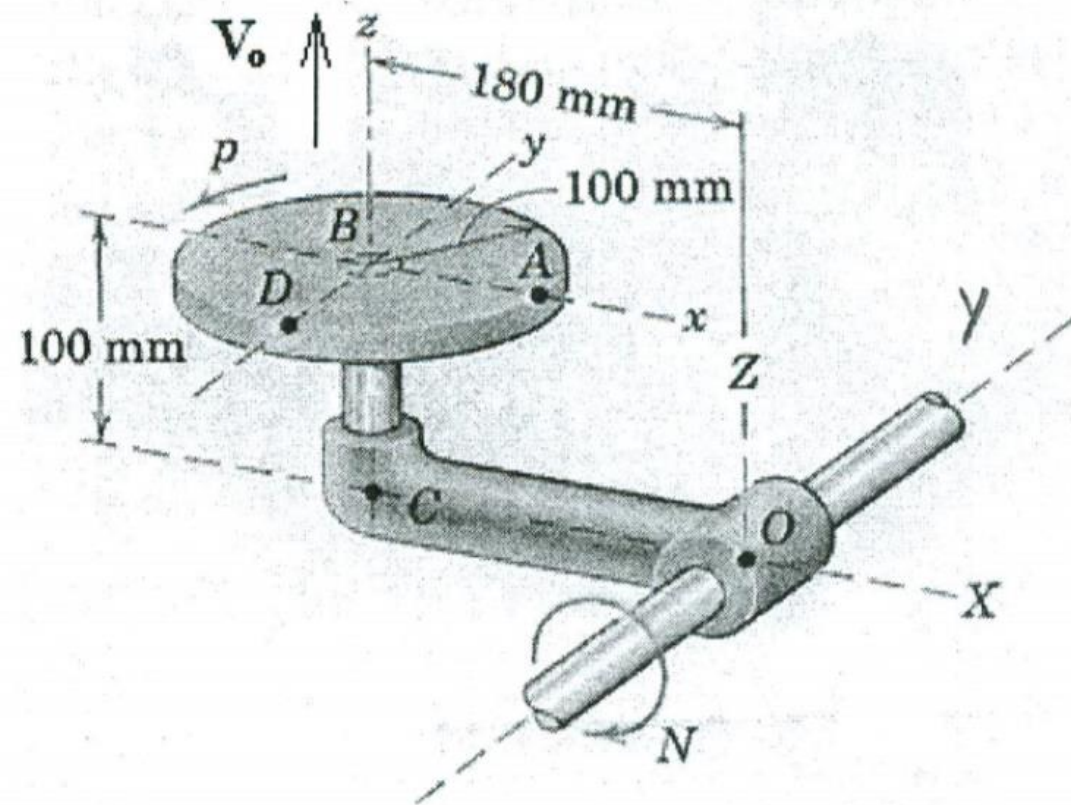
$\Sigma u \cdot \epsilon \cdot 10.$

$$\vec{u} = \sum_{i=1}^n \vec{u}_i + \sum_{i=1}^n \vec{\omega}_i \times \vec{r}_i$$

$$\vec{a} = \sum_{i=1}^n \vec{a}_i + \sum_{i=1}^n \vec{\gamma}_i \times \vec{r}_i + \sum_{i=1}^n \vec{\omega}_i \times (\vec{\omega}_i \times \vec{r}_i) +$$

$$+ \sum 2 \omega_i \times (\vec{u}_j) \quad i > j$$

Ο κυκλικός δίσκος ακτίνας 100-mm περιστρέφεται γύρω από τον z-άξονα με γωνιακή ταχύτητα  $p=240$  rpm, γωνιακή επιτάχυνση  $\dot{p}=2$  rad/sec<sup>2</sup> (ίδιας φοράς) και ταυτόχρονα μεταφέρεται με σταθερή ταχύτητα  $V_o=10$  m/sec ενώ ο βραχίονας OCB περιστρέφεται γύρω από τον Y με σταθερή γωνιακή ταχύτητα  $N=30$  rpm. Προσδιορίστε τη γωνιακή ταχύτητα και γωνιακή επιτάχυνση του δίσκου καθώς επίσης και την ταχύτητα και επιτάχυνση του σημείου A.





$$\vec{P} = 240 \hat{k}$$

$$\vec{V}_O = 10 \hat{k}$$

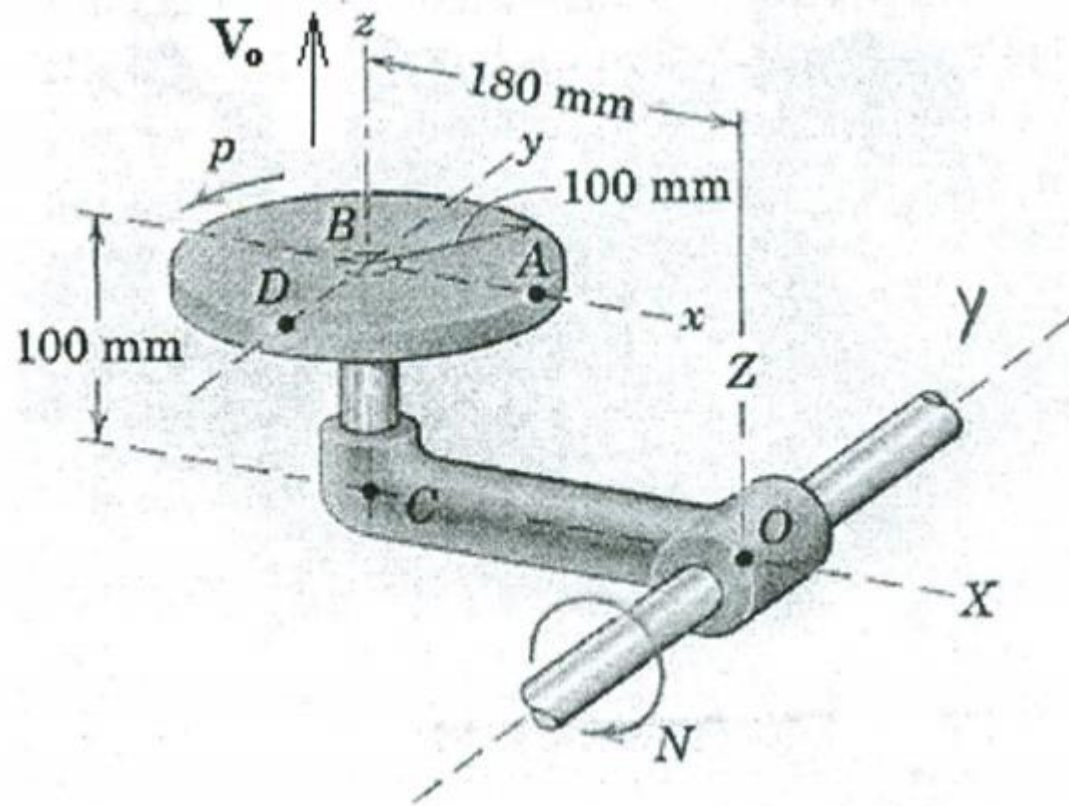
$$\dot{\vec{P}} = 2 \hat{k}$$

$$\vec{N} = 30 \hat{j}$$

16x05

$$\vec{O} = \vec{N} + \vec{P}$$

$$\vec{\Gamma} = \dot{\vec{P}} + \vec{N} \times \vec{P}$$

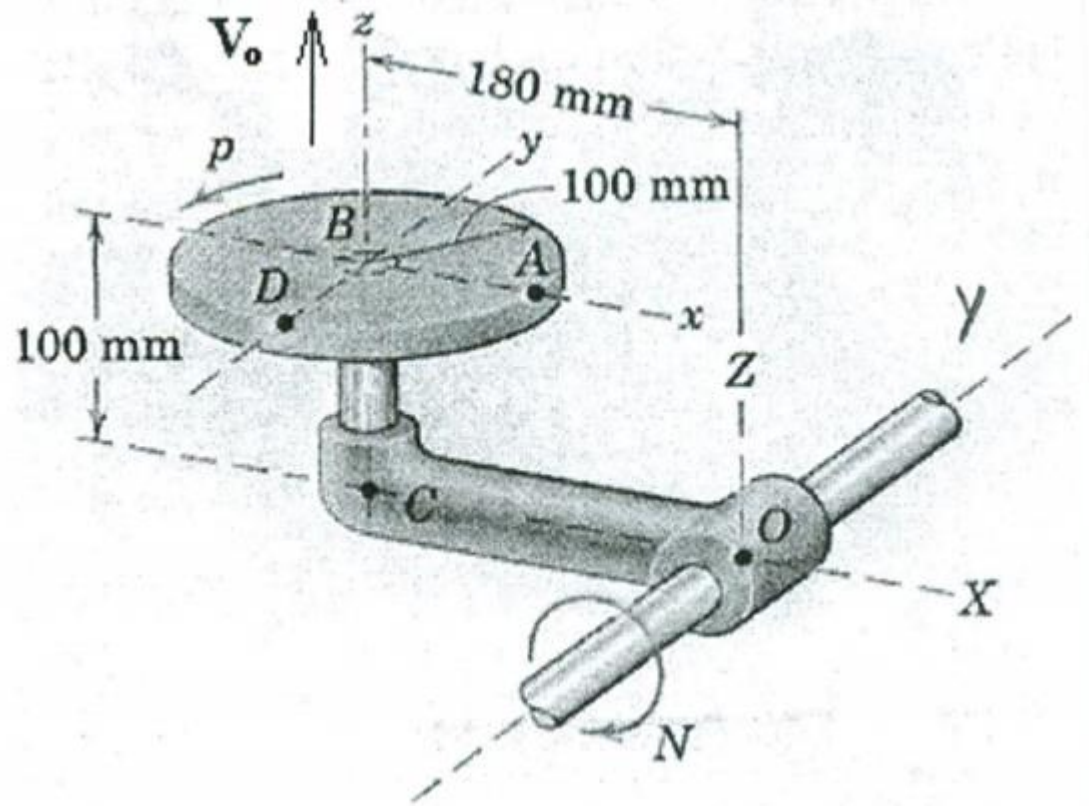


$\sum_{i=1}^n \tau_i A$

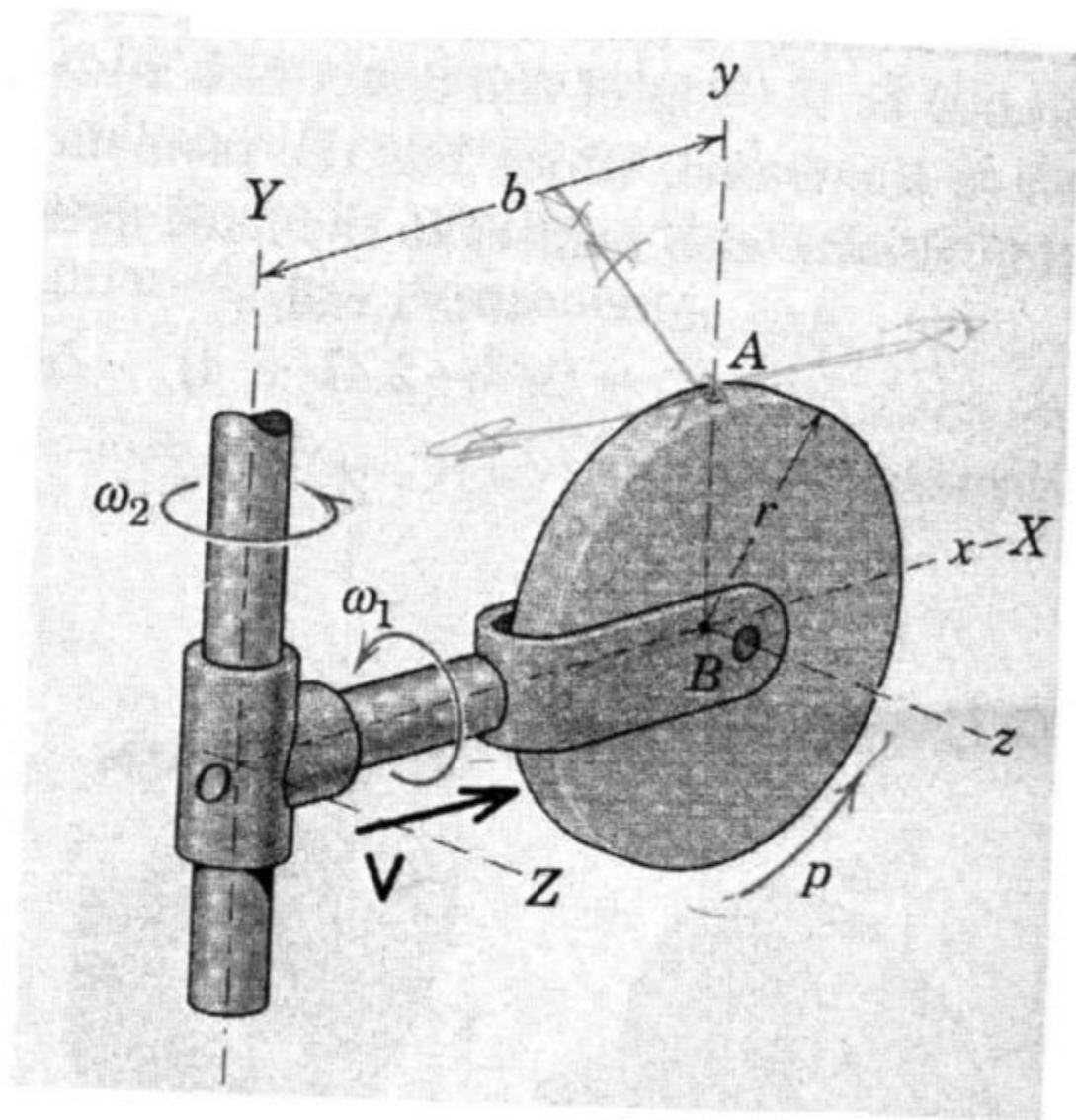
$$\vec{V}_A = \vec{V}_O + \vec{N} \times \vec{r}_N + \vec{P} \times \vec{r}_P$$

$$\begin{aligned} \omega_A = & \vec{P} \times \vec{r}_P + \vec{N} \times (\vec{N} \times \vec{r}_N) + \vec{P} \times (\vec{P} \times \vec{r}_P) + \\ & + 2 \vec{N} \times (\vec{V}_O + \vec{P} \times \vec{r}_P) + 2 \vec{P} \times \vec{V}_O \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \vec{r}_N &= 100 \hat{h} = 80 \hat{i} \\ \vec{r}_P &= 100 \hat{i} \end{aligned}$$



Ο δίσκος του σχήματος μάζας  $m$  και ακτίνας  $r$  περιστρέφεται γύρω από τον  $z$ -άξονα με σταθερή γωνιακή ταχύτητα  $p$ , γύρω από τον  $x$ -άξονα με σταθερή γωνιακή ταχύτητα  $\omega_1$  και γύρω από τον  $Y$ -άξονα με  $\omega_2$ . Ταυτοχρόνως το τμήμα  $OB$  επεκτείνεται τηλεσκοπικά με σταθερή γραμμική ταχύτητα  $v$ . Προσδιορίσατε α) τη συνολική γωνιακή ταχύτητα και επιτάχυνση του δίσκου β) την ταχύτητα και επιτάχυνση του σημείου  $A$ .



$$\vec{\omega}_2 = \omega_2 \hat{j}$$

$$\vec{\omega}_1 = \omega_1 \hat{i}$$

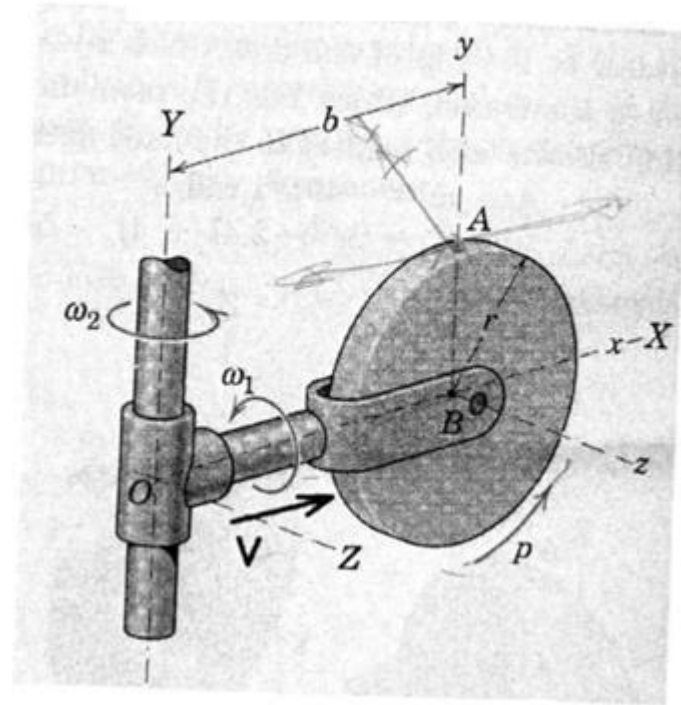
$$\vec{V} = V \hat{i}$$

$$\vec{P} = P \hat{h}$$

Διγκος

$$\vec{\omega} = \vec{\omega}_2 + \vec{\omega}_1 + \vec{P}$$

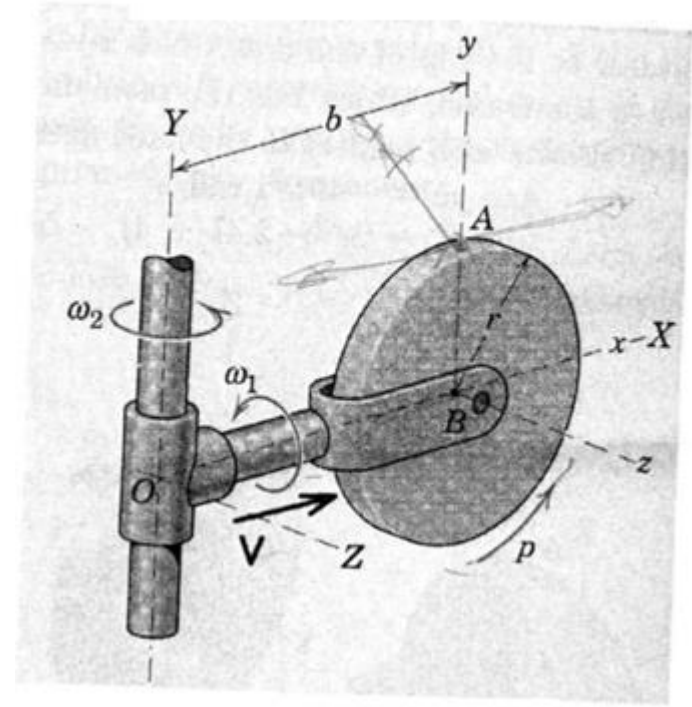
$$\vec{\Gamma} = \vec{\omega}_2 \times \vec{\omega}_1 + \vec{\omega}_2 \times \vec{P} + \vec{\omega}_1 \times \vec{P}$$



$\vec{r}_1 \ll 10$  A

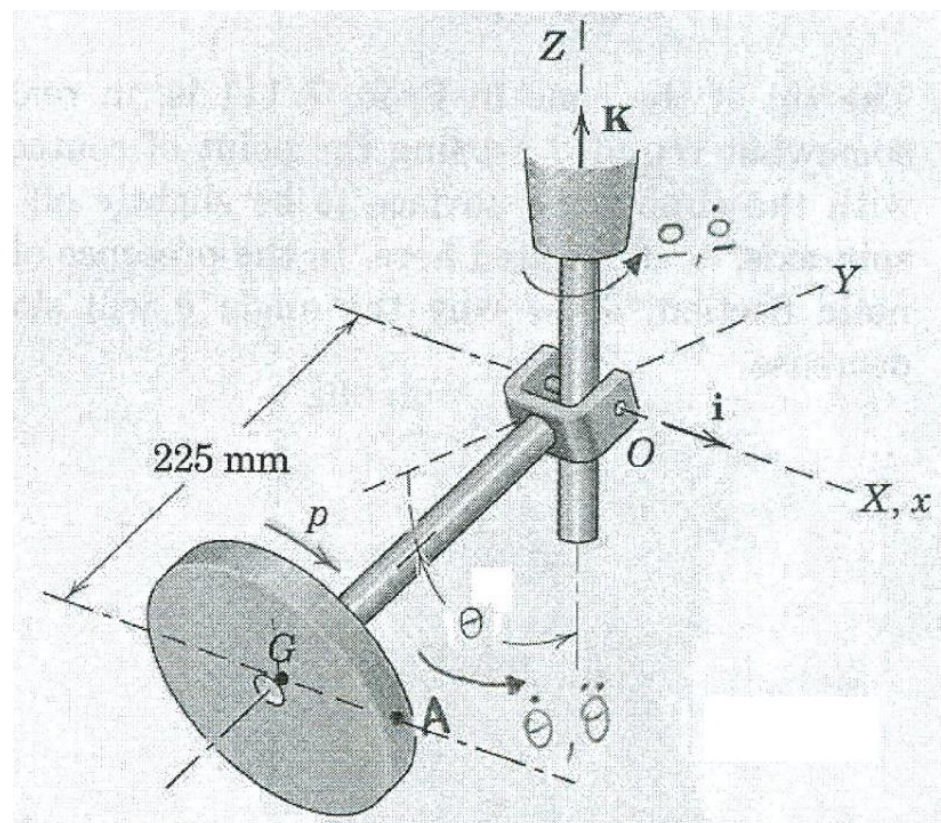
$$\vec{U} = \vec{V} + \vec{\omega}_2 \times \vec{r}_2 + \vec{\omega}_1 \times \vec{r}_1 + \vec{\omega}_p \times \vec{r}_p$$

$$\begin{aligned} \vec{a}_c &= \vec{\omega}_2 \times (\vec{\omega}_2 \times \vec{r}_2) + \vec{\omega}_1 \times (\vec{\omega}_1 \times \vec{r}_1) + \vec{\omega}_p \times (\vec{\omega}_p \times \vec{r}_p) \\ &+ 2\vec{\omega}_2 \times (\vec{V} + \vec{\omega}_1 \times \vec{r}_1 + \vec{\omega}_p \times \vec{r}_p) \\ &+ 2\vec{\omega}_1 \times (\vec{V} + \vec{\omega}_p \times \vec{r}_p) \end{aligned}$$





Ο δίσκος ακτίνας 70 mm του σχήματος έχει σταθερή ταχύτητα περιστροφής  $p=3000$  rpm γύρω από τον άξονα OG. Ταυτόχρονα ο άξονας OG περιστρέφεται γύρω από τον Z-άξονα με γωνιακή ταχύτητα  $\Omega=5$  rad/sec και γωνιακή επιτάχυνση  $\dot{\Omega}=1$  rad/sec<sup>2</sup> και γύρω από τον άξονα X με  $\dot{\theta}=0.5$  rad/sec και  $\ddot{\theta}=0.25$  rad/sec<sup>2</sup> όπως φαίνονται στο σχήμα. Προσδιορίστε α) τη γωνιακή ταχύτητα και επιτάχυνση του δίσκου β) την ταχύτητα και επιτάχυνση του σημείου A στη θέση  $\theta=70^\circ$ .

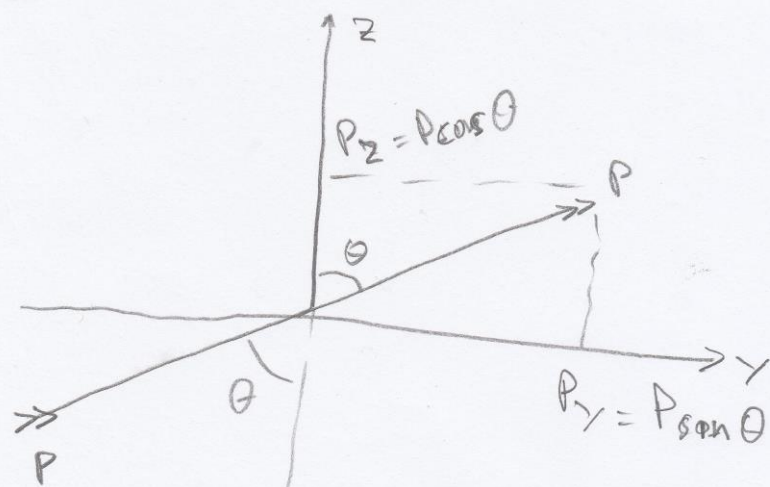


$$\vec{\omega} = 5 \hat{k}$$

$$\vec{\omega} = 1 \hat{k}$$

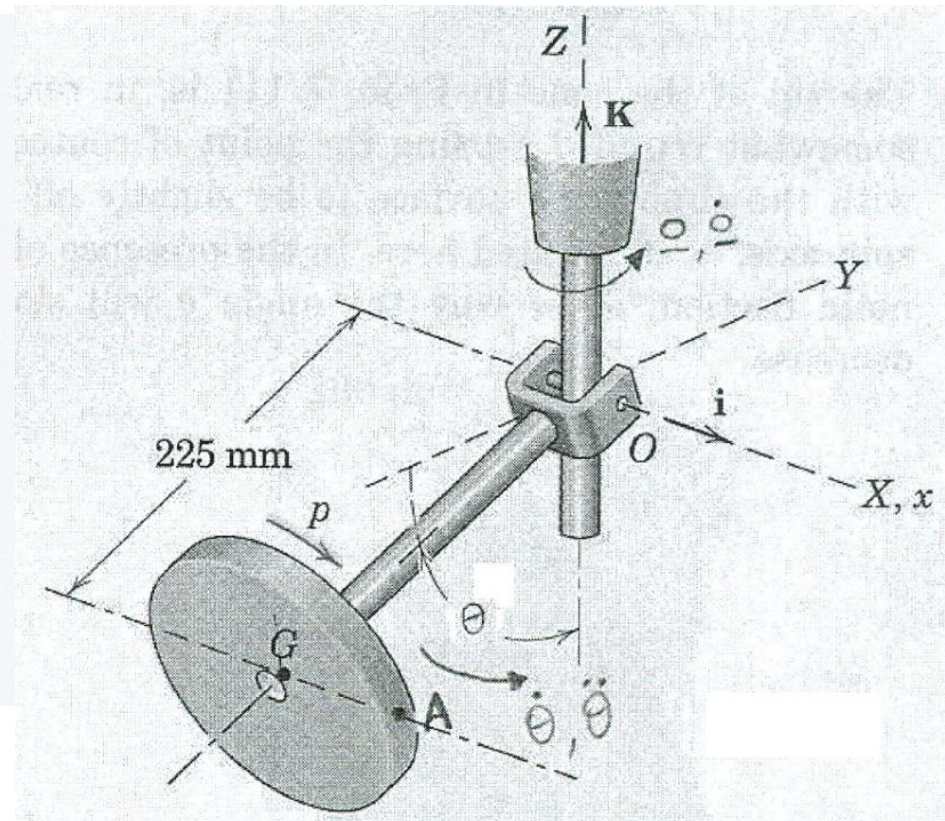
$$\dot{\theta} = 0,5 \hat{j}$$

$$\ddot{\theta} = 0,25 \hat{j}$$



$$P = \frac{2\pi 3000}{60} \text{ r/s}$$

$$\vec{P} = P \sin \theta \hat{j} + P \cos \theta \hat{k}$$





Διόκοσ

$$\vec{O}_\Delta = \vec{O} + \vec{\theta} + \vec{p}$$

$$\vec{r}_\Delta = \vec{r} + \vec{\theta}$$

Σημείο A

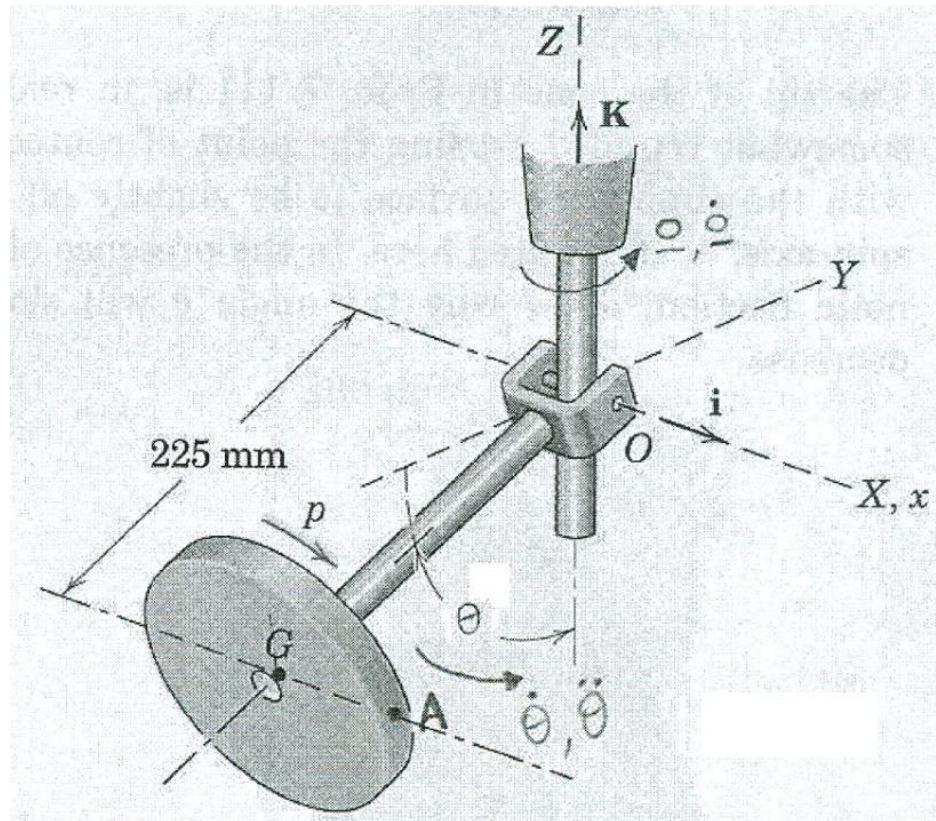
$$\vec{u} = \vec{O} \times \vec{r}_O + \dot{\theta} \times \vec{r}_\theta + \vec{p} \times \vec{r}_p$$

$$\vec{a} = \vec{O} \times \ddot{\theta} \times \vec{r}_O + \dot{\theta} \times (\dot{\theta} \times \vec{r}_\theta) + \vec{p} \times (\dot{p} \times \vec{r}_p)$$

$$+ \ddot{O} \times \vec{r}_O + \ddot{\theta} \times \vec{r}_\theta$$

$$+ 2 \dot{\theta} \times (\dot{\theta} \times \vec{r}_\theta + \vec{p} \times \vec{r}_p)$$

$$+ 2 \dot{\theta} \times (\vec{p} \times \vec{r}_p)$$





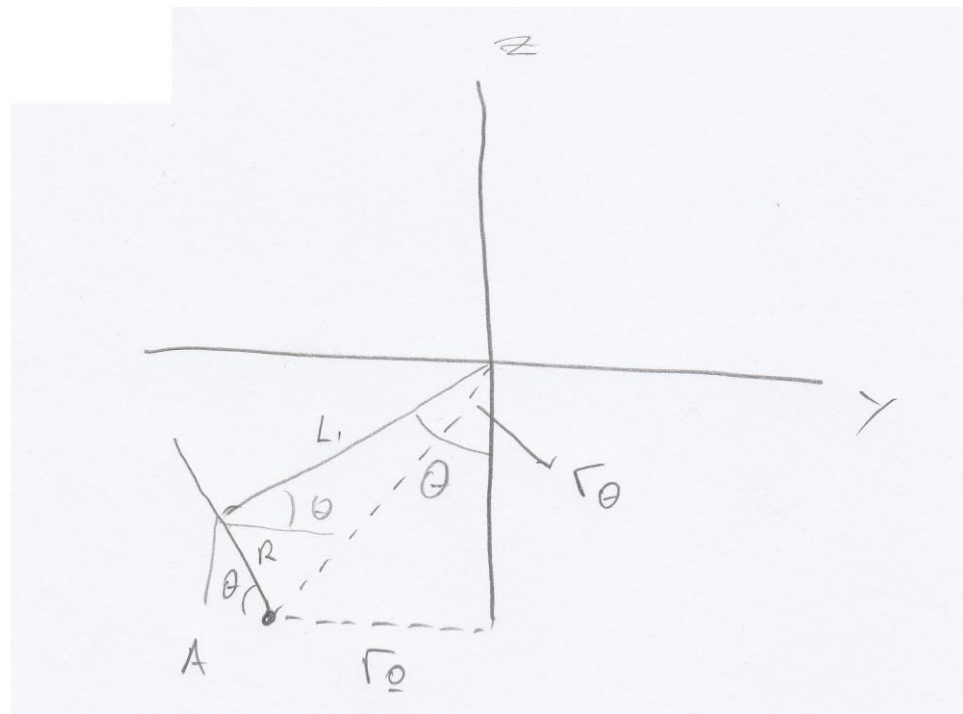
$$L_{1y} = L_1 \sin \theta \quad R_y = R \cos \theta$$

$$L_{1z} = L_1 \cos \theta \quad R_z = R \sin \theta$$

$$\vec{L}_1 = L_{1y} \hat{j} + L_{1z} \hat{k}$$

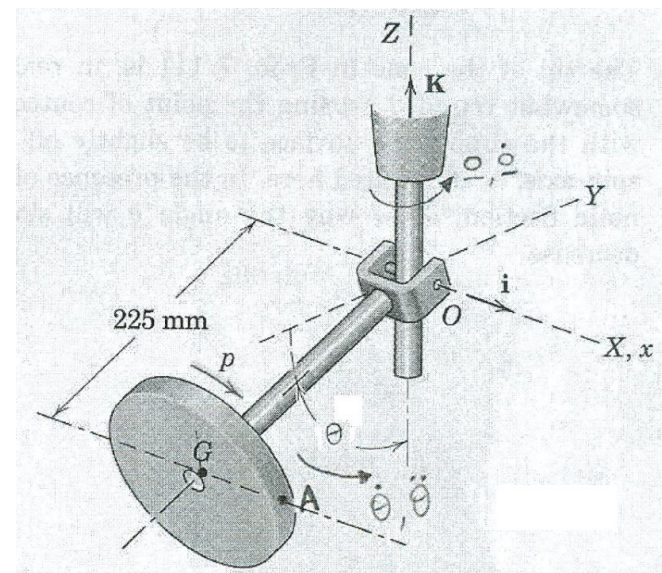
$$\vec{R} = R_y \hat{j} + R_z \hat{k}$$

$$\vec{\Gamma}_O = -L_{1y} \hat{j} + R_y \hat{j}$$

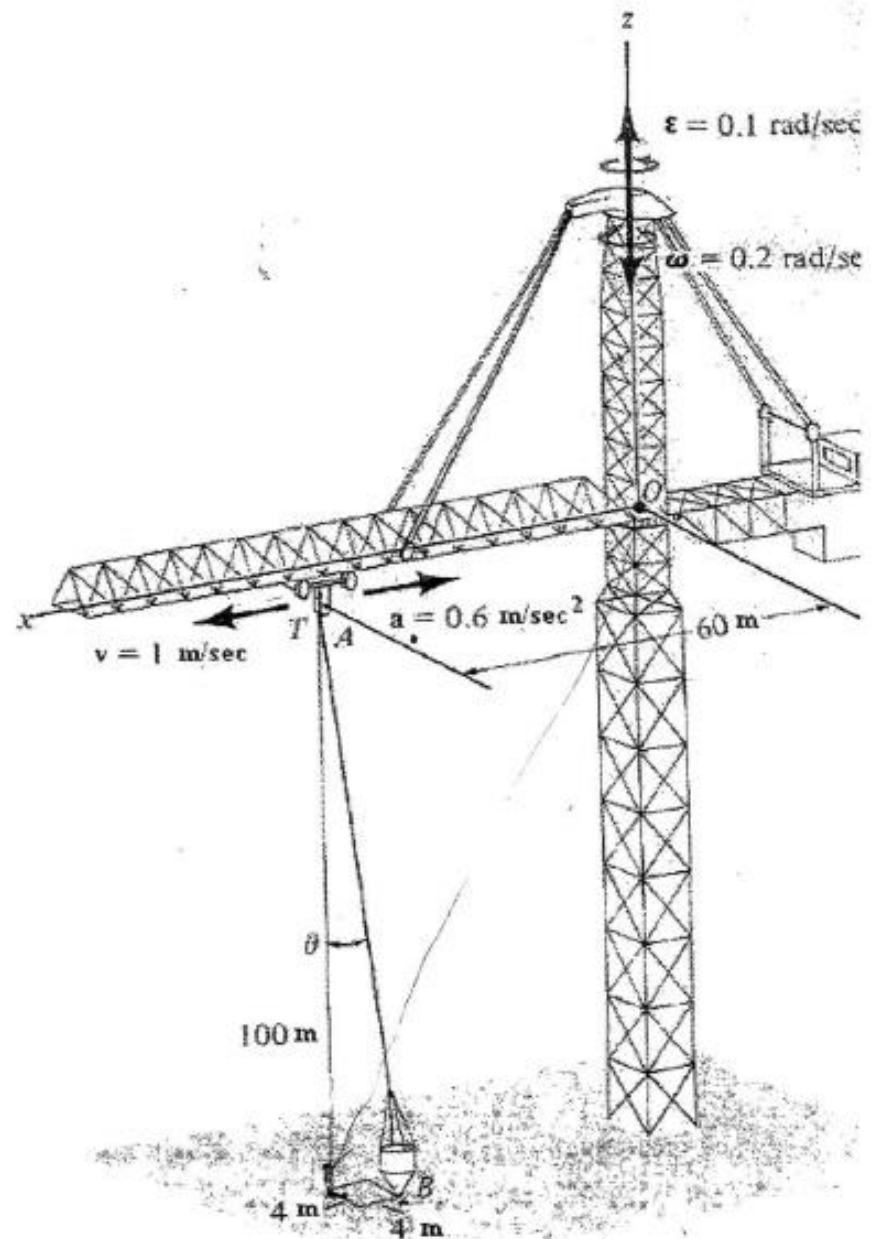


$$\vec{\Gamma}_O = -L_{1y} \hat{j} + L_{1z} \hat{k} + R_y \hat{j} - R_z \hat{k}$$

$$\vec{\Gamma}_O = R_y \hat{j} - R_z \hat{k}$$



**Άσκηση 1:** Ο εικονιζόμενος γερανός περιστρέφεται γύρω από τον κατακόρυφο άξονα με γωνιακή ταχύτητα  $\omega = 0.2$  rad/sec και γωνιακή επιτάχυνση  $\epsilon = 0.1$  rad/sec<sup>2</sup> ενώ το βαγονάκι T κινείται κατά μήκος του οριζοντίου σκέλους με ταχύτητα και επιβράδυνση όπως φαίνεται στο σχήμα 1. Αν το καλώδιο AB “μαζεύεται” προς τα πάνω με ρυθμό 1 m/sec προσδιορίστε την ταχύτητα και την επιτάχυνση του κουβά B στη θέση  $\theta = 0$ .



$$\vec{e} = \epsilon \hat{h}$$

$$\vec{\omega} = -\omega \hat{h}$$

$$\vec{v} = \vec{v} \hat{i}$$

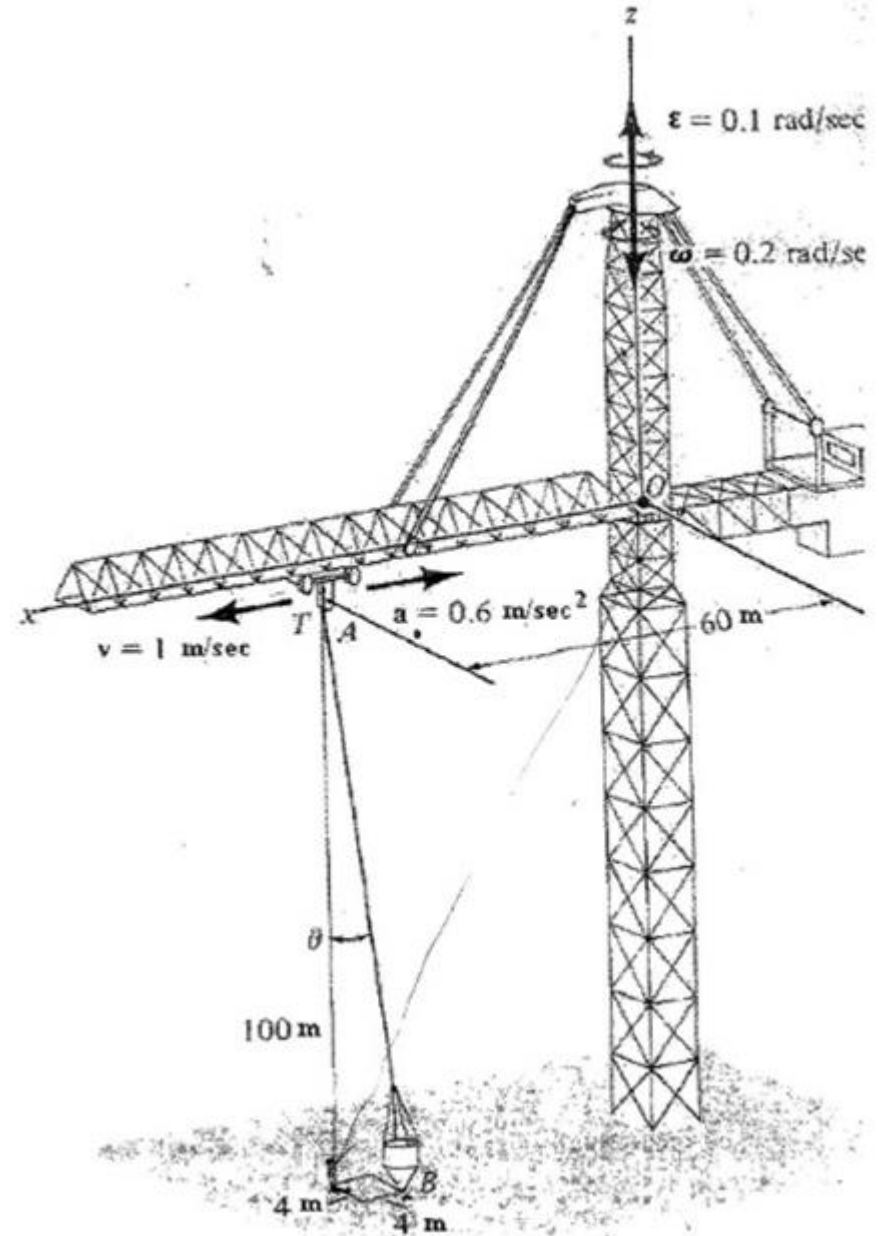
$$\vec{a} = -a \hat{i}$$

$$V_B = \hat{V}_B h$$

Kayarlı

$$\vec{O} = \vec{B}$$

$$\vec{L} = \vec{B}$$

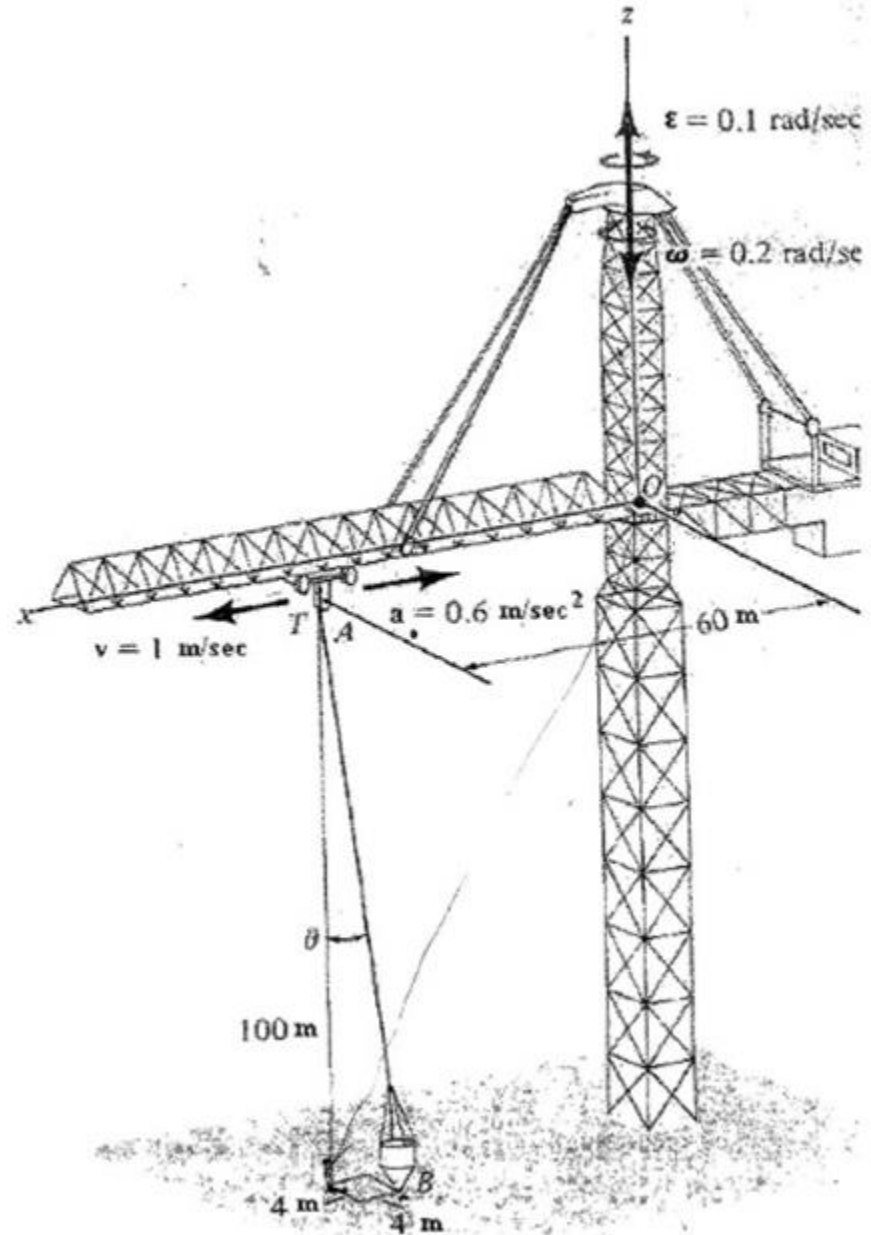


$\Sigma m_i < 10 \text{ B}$

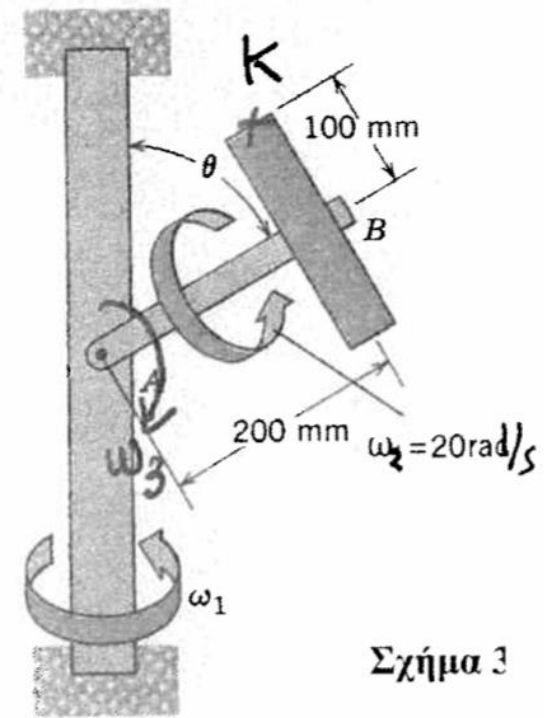
$$\vec{U} = \vec{V} + \vec{V}_B + \vec{\omega} \times \vec{r}_B$$

$$\vec{\alpha}_B = \vec{\alpha} + \vec{\epsilon} \times \vec{r}_B + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}_B) + 2\vec{\omega} \times (\vec{V} + \vec{V}_B)$$

$$\vec{r}_B = 60 \hat{i} \quad (\text{γιατί})??$$



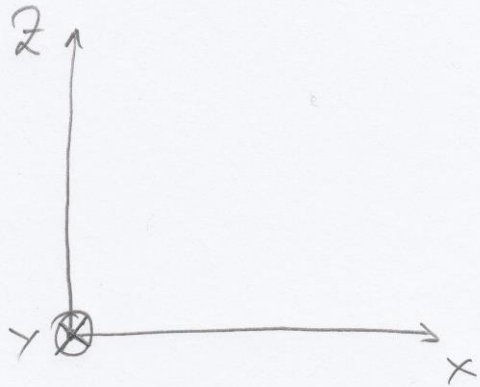
Ο δίσκος του σχήματος 3 περιστρέφεται γύρω από το βραχίονα AB με σταθερή  $\omega_2=20 \text{ rad/sec}$  και φορά όπως φαίνεται στο σχήμα. Ο βραχίονας AB με τη σειρά του περιστρέφεται ωρολογιακά με  $\omega_3=\dot{\theta}=1 \text{ rad/sec}$  και  $\epsilon_3=\ddot{\theta}=10 \text{ rad/sec}^2$  και συνδέεται με άρθρωση στο A με κατακόρυφο άξονα ο οποίος περιστρέφεται με  $\omega_1=2 \text{ rad/sec}$  και  $\epsilon_1=20 \text{ rad/sec}^2$ . Προσδιορίστε α) τη γωνιακή επιτάχυνση του δίσκου β) την ταχύτητα και την επιτάχυνση του σημείου K του δίσκου.



Σχήμα 3



Οριζω

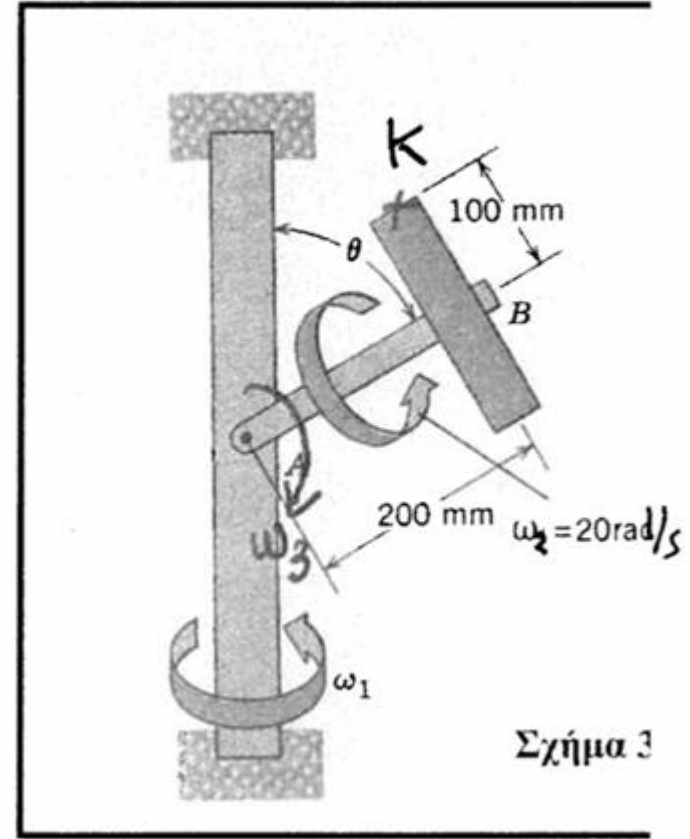


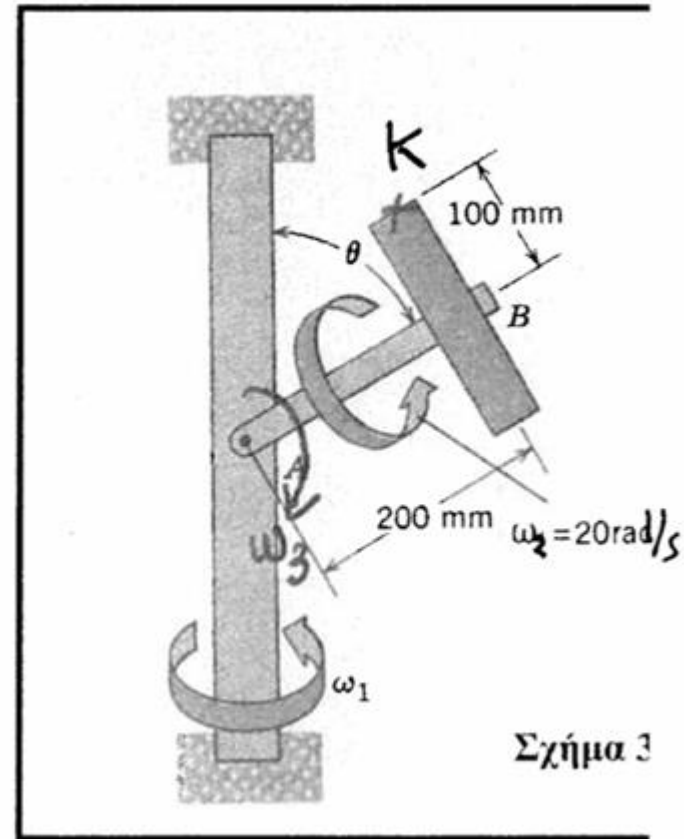
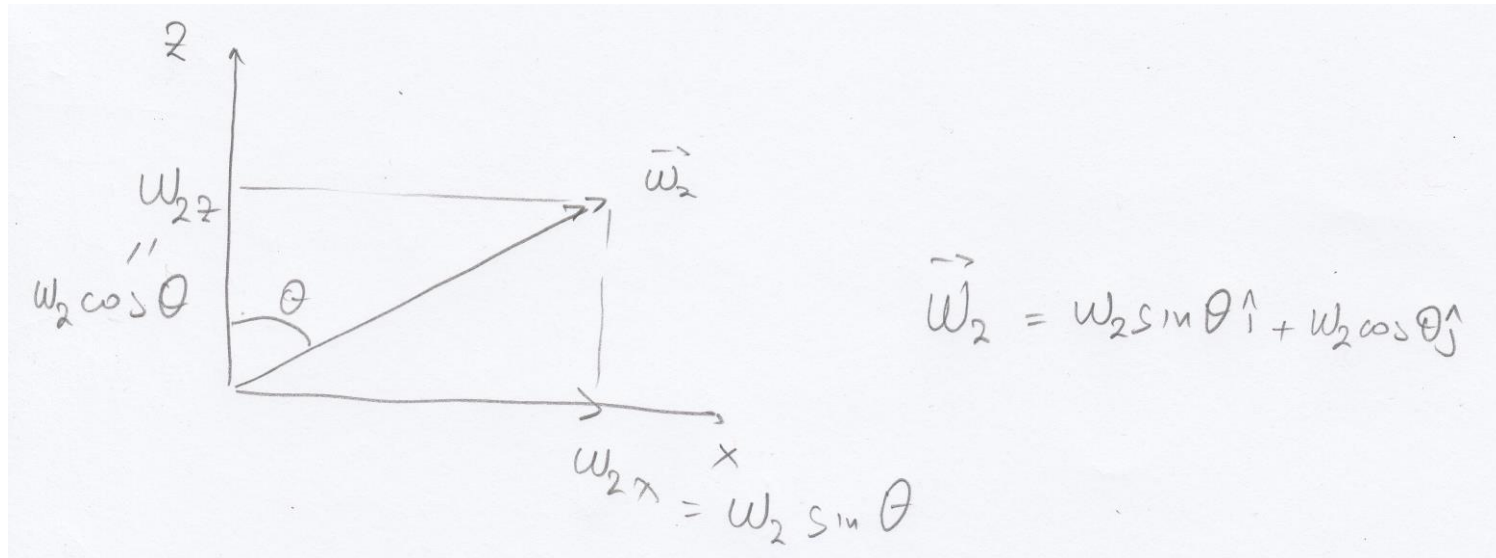
$$\vec{\omega}_1 = \omega_1 \times \hat{k}$$

$$\vec{\epsilon}_1 = \epsilon_1 \times \hat{k}$$

$$\vec{\omega}_3 = \vec{\omega}_3 \times \hat{j}$$

$$\vec{\epsilon}_3 = \epsilon_3 \times \hat{j}$$

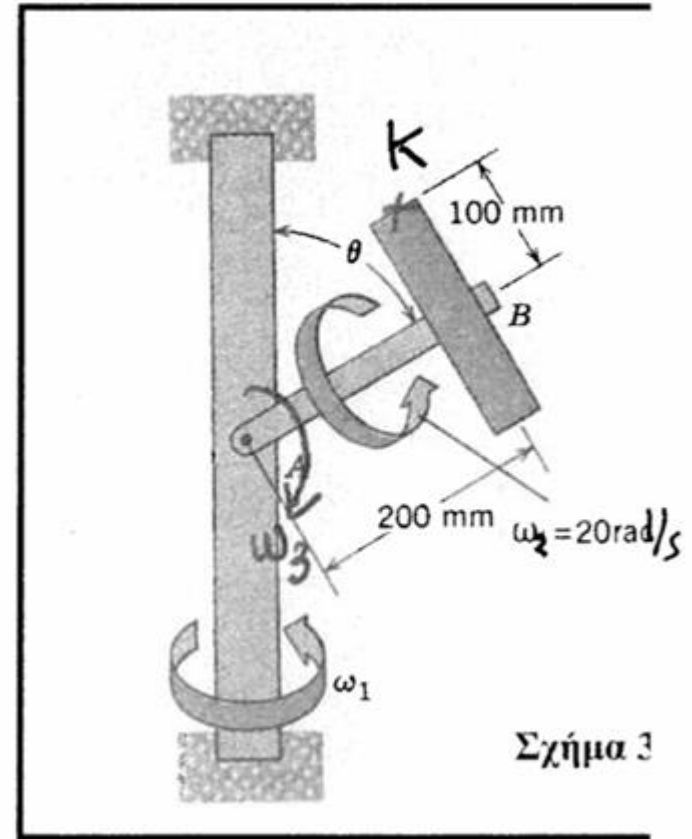
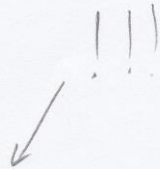




Διγκος

$$\vec{\omega} = \vec{\omega}_1 + \vec{\omega}_2 + \vec{\omega}_3$$

$$\vec{\Gamma} = \vec{\epsilon}_1 + \vec{\epsilon}_3 + \vec{\omega}_1 \times \vec{\omega}_2 + \vec{\omega}_1 \times \vec{\omega}_3 + \vec{\omega}_3 \times \vec{\omega}_2$$



Σχήμα 3



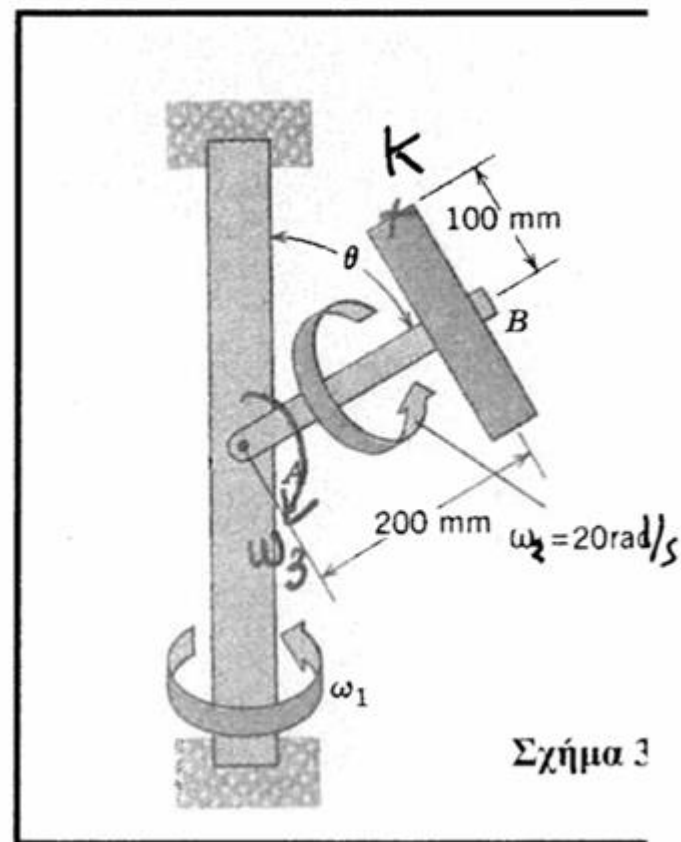
$\vec{\Sigma}_{\text{ηλίο } K}$

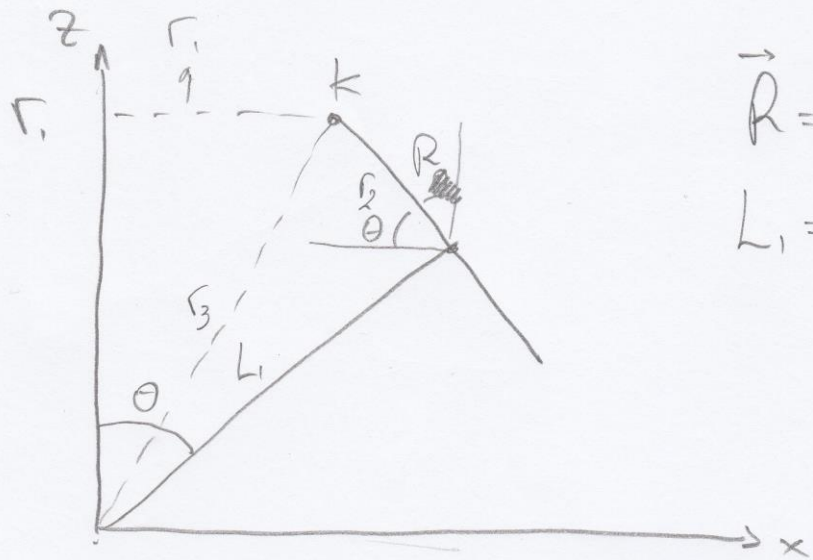
$$\vec{V}_K = \vec{\omega}_1 \times \vec{r}_1 + \vec{\omega}_2 \times \vec{r}_2 + \vec{\omega}_3 \times \vec{r}_3$$

$$\vec{\alpha}_K = \vec{\epsilon}_1 \times \vec{r}_1 + \vec{\epsilon}_3 \times \vec{r}_3 + \vec{\omega}_1 \times (\vec{\omega}_1 \times \vec{r}_1) \\ + \vec{\omega}_2 \times (\vec{\omega}_2 \times \vec{r}_2) + \vec{\omega}_3 \times (\vec{\omega}_3 \times \vec{r}_3)$$

$$+ 2\vec{\omega}_1 \times (\vec{\omega}_2 \times \vec{r}_2 + \vec{\omega}_3 \times \vec{r}_3)$$

$$+ 2\vec{\omega}_3 \times (\vec{\omega}_2 \times \vec{r}_2)$$





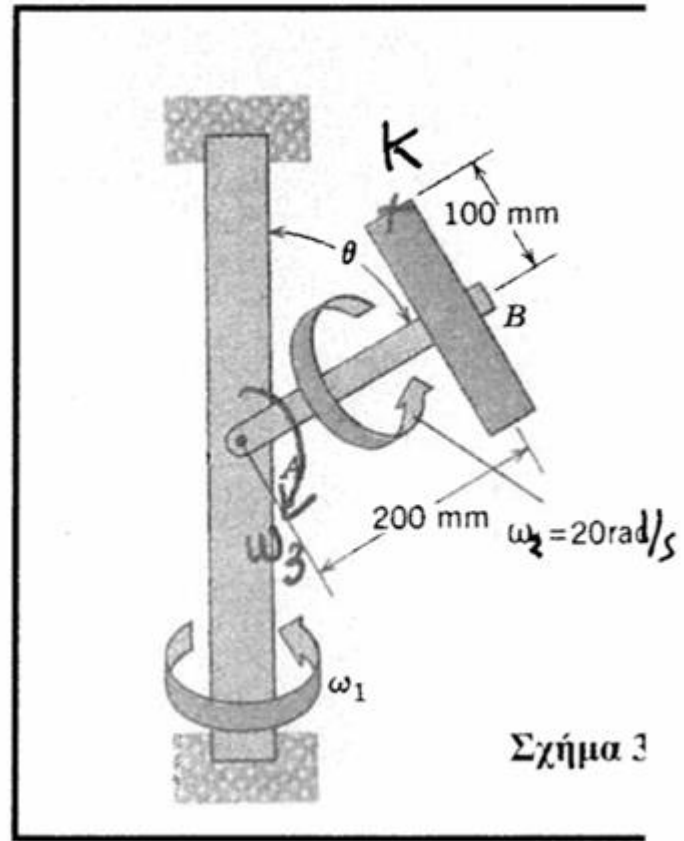
$$\vec{R} = -R \cos \theta \hat{i} + R \sin \theta \hat{h}$$

$$L_1 = L \sin \theta \hat{i} + L \cos \theta \hat{h}$$

$$\vec{\Gamma}_1 = L \sin \theta \hat{i} - R \cos \theta \hat{i}$$

$$\vec{\Gamma}_3 = L \sin \theta \hat{i} + L \cos \theta \hat{h} - R \cos \theta \hat{i} + R \sin \theta \hat{h}$$

$$\vec{\Gamma}_2 = -R \cos \theta \hat{i} + R \sin \theta \hat{h}$$



# Επιτάχυνση πείρου σε εσοχή

$$\mathbf{a}_P = \mathbf{a}_{P'} + \mathbf{a}_{P/g} + \mathbf{a}_c$$

$$\mathbf{a}_P = (\mathbf{a}_{P'})_n + (\mathbf{a}_{P'})_t + \mathbf{a}_{P/g} + \mathbf{a}_c$$

$$(\mathbf{a}_{P'})_n = r\mathbf{v}_g^2 = (37.1 \text{ mm})(4.08 \text{ rad/s})^2 = 618 \text{ mm/s}^2$$

$$(\mathbf{a}_{P'})_t = r\mathbf{a}_g = 37.1\mathbf{a}_g$$

$$\mathbf{a}_c = 2\mathbf{v}_g\mathbf{v}_{P/g} = 2(4.08 \text{ rad/s})(477 \text{ mm/s}) = 3890 \text{ mm/s}^2$$

