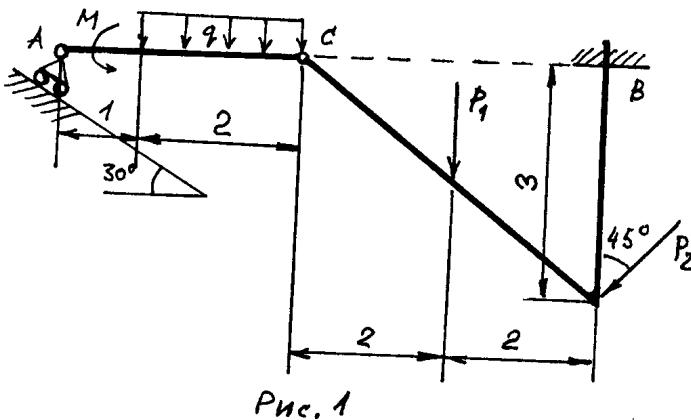


Колесо-рукоятка соединено с дюжиной винтом. Установившийся при каком способе соединения винт и колесо-рукоятка модуль реакции  $M_B$  одинаковый, а для этого винта и соединение определено в реакции опор, а также соединение С.



Дано:

$$P_1 = 5 \text{ кН}; P_2 = 8 \text{ кН}; \\ M = 22 \text{ кН} \cdot \text{м}; q = 3,6 \frac{\text{kN}}{\text{м}}; \\ \text{вд схема 3 фигуры} \\ \text{задачки}$$



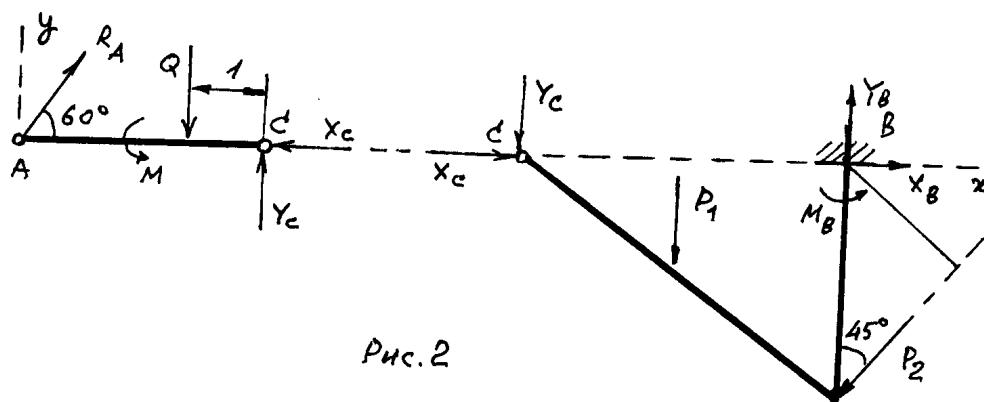
Решение

Заменим на определенную силу  $q$  соответствующей

$$Q = q \cdot 2 = 3,6 \cdot 2 = 7,2 \text{ кН}$$

1. Рассмотрим равновесие колесо-рукоятки при изображении соединения в точке С.

Из условия равновесия левой части колесо-рукоятки (рис. 2) получим:



$$\sum M_C = 0; -R_A \cdot 3 \cdot \sin 60^\circ + M + Q \cdot 1 = 0;$$

$$R_A = \frac{M + Q \cdot 1}{3 \cdot \sin 60^\circ} = \frac{22 + 7,2}{3 \cdot 0,866} = 11,24 \text{ кН};$$

$$\sum X_i = 0; X_C = R_A \cdot \cos 60^\circ = 11,24 \cdot 0,5 = 5,62 \text{ кН};$$

$$\sum Y_i = 0; Y_C - Q + R_A \cdot \sin 60^\circ = 0; Y_C = Q - R_A \cdot \sin 60^\circ = 7,2 - 11,24 \cdot 0,866 \approx -2,53 \text{ кН}.$$

Из условия равновесия правой части колесо-рукоятки (рис. 2) получим:

$$\sum M_{iB} = 0; M_B + P_1 \cdot 2 + Y_C \cdot 4 - P_2 \cdot 3 \cdot \sin 45^\circ = 0;$$

$$M_B = -P_1 \cdot 2 - Y_C \cdot 4 + P_2 \cdot 3 \cdot \sin 45^\circ = -5 \cdot 2 - (-2,53) \cdot 4 + 8 \cdot 3 \cdot 0,707 \approx 17,09 \text{ кН} \cdot \text{м}.$$

$$\underline{M_B = 17,09 \text{ кН} \cdot \text{м}.}$$

2. Рассмотрим равновесие конечного участка при скорлупе ② заделке в точке С (Рис. 3).

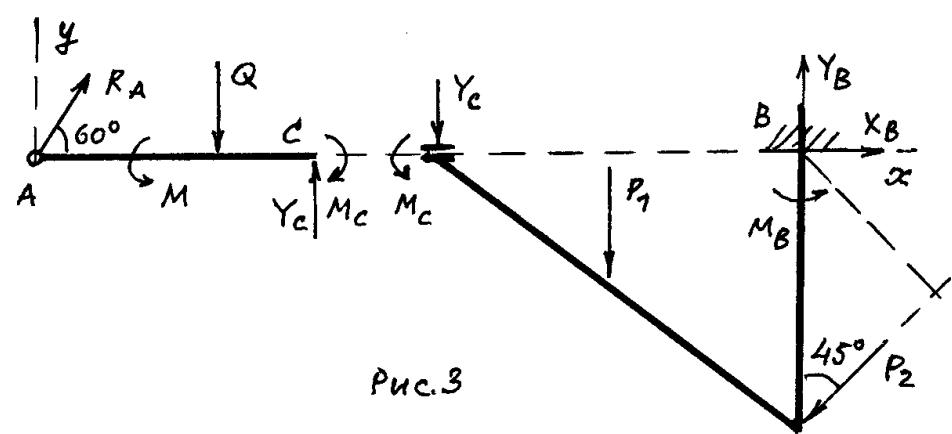


Рис. 3

Условия равновесия левой части и конечной рукавки.

$$\sum X_i = 0; R_A = 0;$$

$$\sum Y_i = 0; Y_C = Q = 7,2 \text{ kH};$$

$$\sum M_{iC} = 0; -M_C + Q \cdot 1 + M = 0; M_C = Q \cdot 1 + M = 7,2 \cdot 1 + 22 = 29,2 \text{ kH} \cdot \text{м};$$

Условия равновесия правой части конечной рукавки.

$$\sum M_{iB} = 0; M_B + P_1 \cdot 2 - P_2 \cdot 3 \cdot \sin 45^\circ + M_C + Y_C \cdot 4 = 0;$$

$$M_B = -P_1 \cdot 2 + P_2 \cdot 3 \cdot \sin 45^\circ - M_C - Y_C \cdot 4 = \\ = -5 \cdot 2 + 8 \cdot 3 \cdot 0,707 - 29,2 - 7,2 \cdot 4 = -51,03 \text{ kH} \cdot \text{м}.$$

Таким образом заделка  $|M_B| = 51,03 \text{ kH} \cdot \text{м}$  или  $M_B = 17,09 \text{ kH} \cdot \text{м}$  при шарнирном соединении.

3. Из условия равновесия правой части и конечной рукавки при шарнирном соединении (Рис. 2) далее находим:

$$\sum X_i = 0; X_C - P_2 \sin 45^\circ + X_B = 0; X_B = P_2 \sin 45^\circ - X_C = \\ = 8 \cdot 0,707 - 5,62 = 0,04 \text{ kH};$$

$$\sum Y_i = 0; Y_B - Y_C - P_1 - P_2 \cos 45^\circ = 0;$$

$$Y_B = Y_C + P_1 + P_2 \cos 45^\circ = -2,53 + 5 + 8 \cdot 0,707 = 8,13 \text{ kH};$$

$$R_B = \sqrt{X_B^2 + Y_B^2} = \sqrt{0,04^2 + 8,13^2} = 8,13 \text{ kH};$$

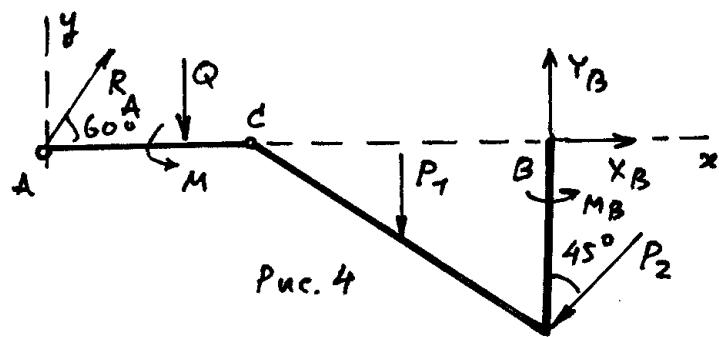
$$R_C = \sqrt{X_C^2 + Y_C^2} = \sqrt{5,62^2 + 2,53^2} = 6,16 \text{ kH}.$$

Задача: Три судна находятся в море с координатами  
модуль массы  $M_B$  максимальный.

(3)

$R_A$	$x_B$	$y_B$	$R_B$	$M_B$	$x_c$	$y_c$	$R_c$
$KH$				$KH \cdot m$	$KH$		
11,24	0,04	8,13	8,13	17,09	5,62	-2,53	6,16

Требуется (Рис. 4). Проверить выполнение условия равновесия  
без учета силы тяжести.



$$\sum x_i = R_A \cdot \cos 60^\circ - P_2 \sin 45^\circ + x_B = \\ = 11,24 \cdot 0,5 - 8 \cdot 0,707 + 0,04 = 0;$$

$$\sum y_i = R_A \cdot \sin 60^\circ - Q - P_1 - P_2 \cos 45^\circ + y_B = \\ = 11,24 \cdot 0,866 - 7,2 - 5 - 8 \cdot 0,707 + 8,13 = 0;$$

$$\begin{aligned} \sum M_{iC} &= -R_A \cdot 3 \cdot \sin 60^\circ + M + Q \cdot 1 - P_1 \cdot 2 - P_2 \cdot \cos 45^\circ \cdot 4 - P_2 \cdot \sin 45^\circ \cdot 3 + \\ &+ Y_B \cdot 4 + M_B = -11,24 \cdot 3 \cdot 0,866 + 22 + 7,2 \cdot 1 - 5 \cdot 2 - 8 \cdot 0,707 \cdot 7 + 8,13 \cdot 4 + 17,09 = \\ &= 0,016 \approx 0. \end{aligned}$$