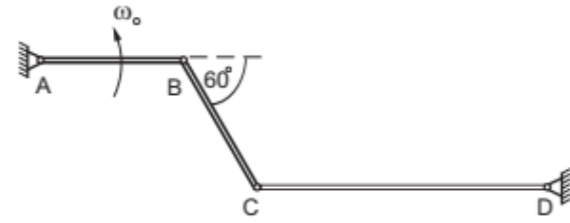


Zadatak 1.29 Odrediti ugaono ubrzanje poluge BC i krivaje CD ravnog mehanizma u položaju prikazanom na Slici 1.29, ako se

krivaja AB obrće konstantnom ugaonom brzinom ω_0 oko nepokretne ose koja prolazi kroz tačku A i upravna je na ravan slike. Poznato je: $\overline{AB} = R$, $\overline{CD} = 2R$, $\overline{BC} = L$.



Slika 1.36: uz zad. 1.29.

■ **Rešenje 1.29** Brzine tačkaka (sl. 1.37):

Intenzitet brzine tačke B (obrtnje krutog tela oko nepokretne ose) je

$$v_B = R\omega_0,$$

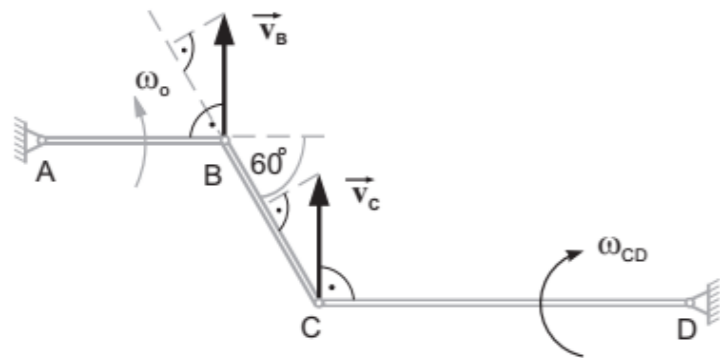
a zatim projektovanjem brzina, na pravac BC ,

$$v_B \cos 30^\circ = v_C \cos 30^\circ \Rightarrow \mathbf{v}_B = \mathbf{v}_C \Rightarrow \omega_{BC} = 0,$$

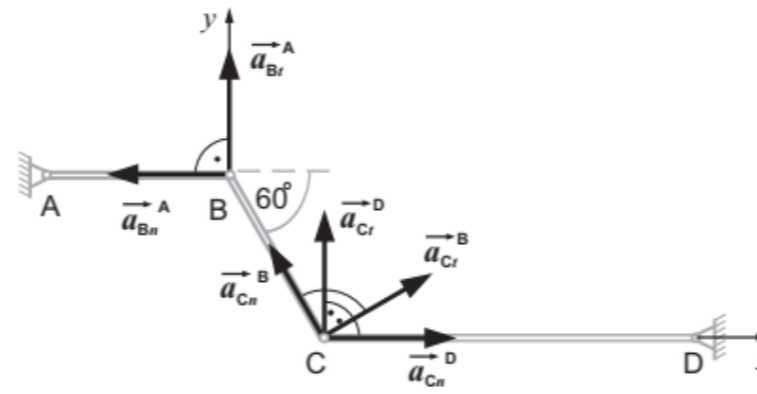
što znači da se štap BC , u datom trenutku, translatorno kreće.

Intenzitet brzine tačke C , štapa CD , je

$$v_C = R\omega_0, \quad v_C = \overline{CD}\omega_{CD} \Rightarrow \omega_{CD} = \frac{\omega_0}{2}.$$



Slika 1.37: Brzine tačkaka mehanizma.



Slika 1.38: Ubrzanje tačkaka mehanizma.

Ubrzanje tačke B sastoji se od dela koji predstavlja translaciju tela (komponenta \mathbf{a}_A) i rotacionog dela (tangencijalna \mathbf{a}_{Bt}^A i normalna komponenta \mathbf{a}_{Bn}^A):

$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A^0 + \mathbf{a}_{Bt}^A + \mathbf{a}_{Bn}^A.$$

Intenzitet tangencijalne komponente \mathbf{a}_{Bt}^A je

$$\alpha_{Bt}^A = \overline{AB} \cdot \epsilon_{AB} = 0 \Rightarrow \epsilon_{AB} = \frac{d\omega_{AB}}{dt} = 0 \Rightarrow \omega_{AB} = \omega_0 = \text{const.}$$

Intenzitet normalne komponente \mathbf{a}_{Bn}^A je

$$a_{Bn}^A = \overline{AB} \cdot \omega_{AB}^2 = R\omega_0^2.$$

Tada je intenzitet ubrzanja tačke B

$$|\mathbf{a}_B| = |\mathbf{a}_{Bn}^A| = R\omega_0^2.$$

Ubrzanje tačke C je

$$\begin{aligned} \mathbf{a}_C &= \mathbf{a}_B + \mathbf{a}_{Ct}^B + \mathbf{a}_{Cn}^B \quad \mathbf{a}_C = \mathbf{a}_D^0 + \mathbf{a}_{Ct}^D + \mathbf{a}_{Cn}^D, \\ \mathbf{a}_C &= \mathbf{a}_B + \mathbf{a}_{Ct}^B \quad \mathbf{a}_C = \mathbf{a}_{Ct}^D + \mathbf{a}_{Cn}^D. \end{aligned}$$

Intenzitet normalne komponent ubrzanja \mathbf{a}_{Cn}^D je

$$a_{Cn}^D = \overline{CD}\omega_{CD}^2 = R\omega_0^2.$$

Eliminacijom ubrzanja tačke C , dobija se

$$\mathbf{a}_B + \mathbf{a}_{Ct}^B = \mathbf{a}_{Ct}^D + \mathbf{a}_{Cn}^D.$$

Projektujući poslednju vektorsku jednačinu na x odnosno y osu, dobijamo:

- projekcija na x osu

$$-a_B + a_{Ct}^B \cos 30^\circ = a_{Cn}^D \Rightarrow -R\omega_0^2 + a_{Ct}^B \frac{\sqrt{3}}{2} = \frac{R\omega_0^2}{2} \Rightarrow$$

$$a_{Ct}^B = R\omega_0^2\sqrt{3}, \quad a_{Ct}^B = \overline{BC} \cdot \epsilon_{BC} \Rightarrow \boxed{\epsilon_{BC} = \frac{a_{Ct}^B}{L} = \frac{R\omega_0^2\sqrt{3}}{L}}.$$

- projekcija na y osu

$$a_{Ct}^B \sin 30^\circ = a_{Cn}^D \Rightarrow a_{Ct}^B = R\omega_0^2 \frac{\sqrt{3}}{2} \Rightarrow$$

$$a_{Ct}^D = 2R\epsilon_{CD} \Rightarrow \epsilon_{CD} = \frac{a_{Ct}^D}{2R} = \frac{R\omega_0^2\sqrt{3}}{2} \frac{1}{2R} \Rightarrow$$

$$\boxed{\epsilon_{CD} = \frac{\omega_0^2\sqrt{3}}{4}}.$$