

**ملاحظة:** يبدأ جواب السؤال الثاني من الورقة الأولى والرسم على الورقة الملمتريّة الأولى حصراً وسوف لم يتمّ تصليح أية رسوم للسؤال الثاني على ورقة ملمتريّة أخرى ويمكن كتابة الحل على الأوراق الملمتريّة، ويتوجب الرسم بالقلم **الأسود** ولن يتمّ تصليح أية رسومات بالقلم الرصاص مهما كانت الإجابة، وإجابة السؤال الأول على ورقة ملمتريّة أخرى.

**السؤال الأول (١٥ درجة):**

ارسم مخطط ازاحة تابع يتحرك بشروط الصعود بحركة توافقية بسيطة و الهبوط بحركة مستقيمة منتظمة علماً أن زاوية الصعود والهبوط تساوي ٥٠ درجة وزاوية السكون بعد الصعود ٦٠ درجة ومقدار الرفع الأعظمي 40mm وحدد مقدار الرفع عند الزاوية ٢٠٠ درجة .

**السؤال الثاني (٦٥ درجة):** يبين الشكل أحد أوضاع ميكانيزم، حيث بذور المرفق ٢ بسرعة زاوية وتساوي ٣ cm/sec<sup>2</sup> أقل من ٣ cm/sec<sup>2</sup> متجانسة، والمطلوب (ملاحظة S تعبر عن مركز ثقل الحد و الحد 7 افقي وتهمل التسارعات أقل من 3cm/sec<sup>2</sup>):

١- اكتب كود الميكانيزم واستنتج منه عدد الحلقات المغلقة، واحسب الخطوة الدائرية والأساسية علماً أن زاوية الضغط ٢٠ درجة

٢- رسم المخطط الحركي بمقياس  $M = \frac{1}{5}$  ;

٣- إجراء تحليل حركي كامل (مقياس رسم السرعة  $M_v = \frac{1}{20}$ ، ومقياس رسم التسارع  $M_a = \frac{1}{200}$ ).

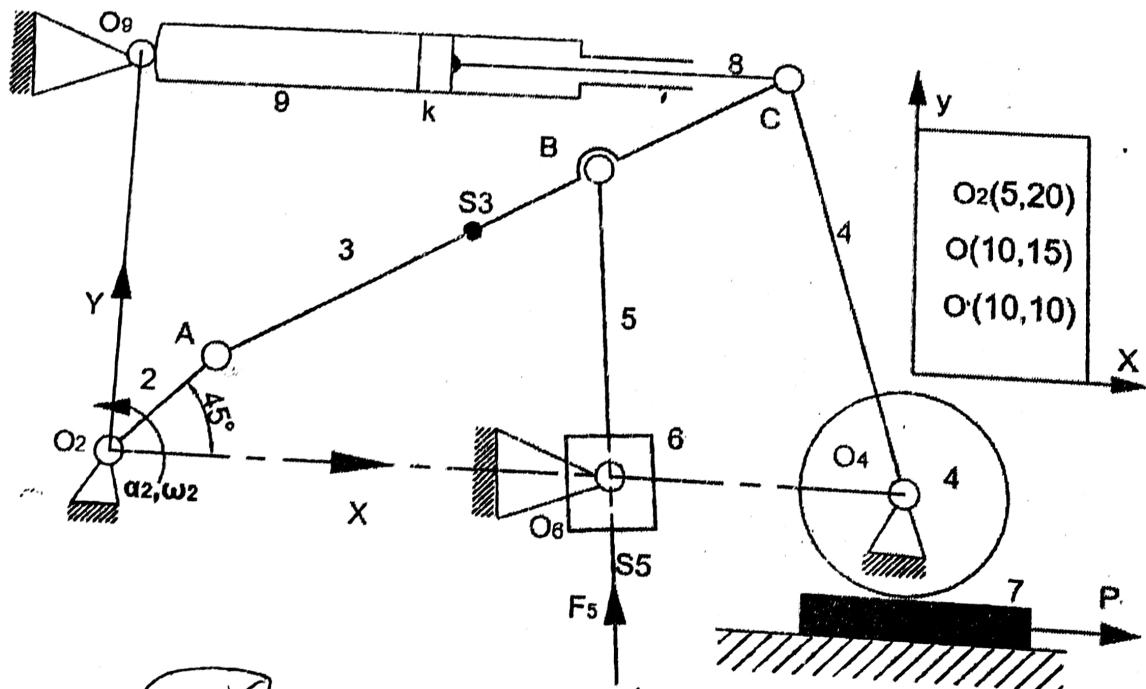
٤- تحديد المركز الأني المسندي للحد 3.

٤- تحديد قوة العطالة المكافئة للحد ٣، وتحديد العزم الواجب تطبيقه على الحد 2 لكي تتوازن الآلية، وذلك بإهمال كتل وعزوم العطالة

الكتلية لكافة الحدود (فقط يؤخذ بعين الاعتبار القوى الخارجية المؤثرة على الميكانيزم).

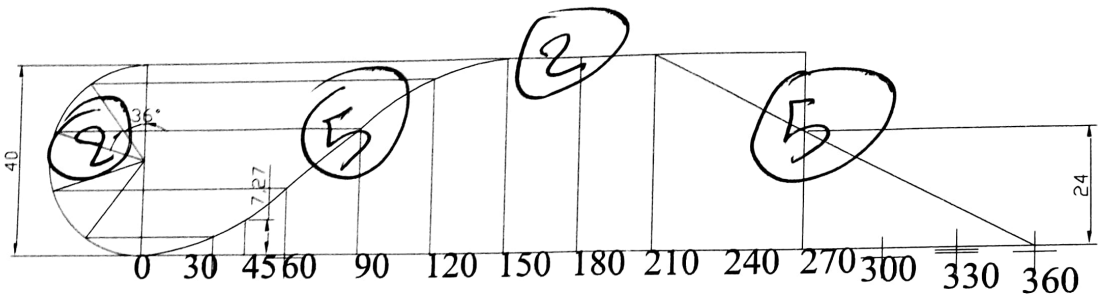
$$\omega_2 = 10 \frac{\text{rad}}{\text{sec}}, \alpha_2 = 8 \frac{\text{rad}}{\text{sec}^2}, O_2A = 10\text{cm}, AC = 45\text{cm}, CO_4 = 30\text{cm},$$

$$X_{O_6} = 35\text{cm}, X_{O_4} = 55\text{cm}, BA = 30\text{cm}, AS_3 = 20\text{cm}, BS_5 = 30\text{cm}, Z_4 = 28, m = 5\text{mm},$$
$$m_3 = 10\text{kg}, P = 200\text{N}, I_{S_3} = 12000\text{kg} \cdot \text{cm}^2, F_5 = 200\text{N}.$$



مدرس المقرر  
الاستاذ الدكتور فزيه يوسف

السؤال الأول: Y<sub>200</sub> = 40mm



السؤال الثاني (٦٥ درجة)  
١- كود الميكانيزم  $cod = \frac{n_2, n_3, n_4, \dots, n_{r_{max}}}{u_2, u_3, u_4, \dots, u_p} = \frac{6201}{\dots}$  و منه عدد الحلقات المغلقة،  $k = 4$

١  $d_{p4} = m \cdot Z_4 = 5.28 = 140mm$ ,  $P_c = \pi \cdot m = 3.14 \cdot 5 = 15.7mm$ ,  $P_b = P_c \cdot \cos \alpha = 15.7 \cdot \cos 20 = 14.753mm$

٢- رسم المخطط الحركي،  
٣- إجراء تحليل حركي كامل:

١  $V_A = \omega_2 \cdot O_2A = 10 \cdot 10 = 100 \frac{cm}{sec}$  ( $\vec{V}_A \perp O_2A$ ),  $\vec{V}_C = \vec{V}_A + \vec{V}_{C/A}$  ( $\vec{V}_{C/A} \perp CA$ ,  $\vec{V}_C \perp O_4C$ ).

١  $\frac{ab}{ac} = \frac{AB}{AC} \Rightarrow ab = ac \cdot \frac{AB}{AC} = 89.941 \cdot \frac{30}{45} = 59.9607 \frac{cm}{sec}$

١  $\vec{V}_{O_3} = \vec{V}_{O_6} + \vec{V}_{O_3/O_6}$  ( $\vec{V}_{O_3/O_6} \parallel O_3B$ ,  $\vec{V}_{O_6} = \vec{0}$ ),  $\vec{V}_{O_5} = \vec{V}_B + \vec{V}_{O_5/B}$  ( $\vec{V}_{O_5/B} \perp O_5B$ ).

١  $\omega_3 = \frac{V_{C/A}}{AC} = \frac{89.941}{45} \approx 2 \frac{rad}{sec} cw$ ,  $\omega_4 = \frac{V_C}{CO_4} = \frac{28.5143}{30} \approx 0.9505 \frac{rad}{sec} ccw$ ,

١  $\omega_5 = \frac{V_{O_5/B}}{O_5B} = \frac{40.2914}{22} = 1.8314 \frac{rad}{sec} ccw$ ,

$V_{p7} = \omega_4 \cdot d_p / 2 = 0.9505 \cdot 7 = 6.6535 \frac{m}{sec}$

١  $\vec{V}_{O_7} = \vec{V}_{O_8} + \vec{V}_{O_7/O_8}$  ( $\vec{V}_{O_7/O_8} \parallel O_7C$ ,  $\vec{V}_{O_8} = \vec{0}$ ),  $\vec{V}_{O_7} = \vec{V}_C + \vec{V}_{O_7/C}$  ( $\vec{V}_{O_7/C} \perp O_7C$ ).  
نوجد السرعات للحدود ٧ و ٨ كما يأتي:

١  $\omega_7 = \omega_8 = \frac{V_{O_7/C}}{O_7C} = \frac{8.0841}{46.5} = 0.174 \frac{rad}{sec} cw$

١  $a_A^n = \omega_2^2 \cdot O_2A = 10^2 \cdot 10 = 1000 \frac{cm}{sec^2}$  ( $\vec{a}_A^n \parallel O_2A$  at  $O_2$ ),  $a_A^t = \alpha_2 \cdot O_2A = 8 \cdot 10 = 80 \frac{cm}{sec^2}$  ( $\vec{a}_A^t \perp \vec{a}_A^n$ )

١  $a_C^n = \omega_4^2 \cdot O_4C = 0.9505^2 \cdot 30 \approx 27.1 \frac{cm}{sec^2}$  ( $\vec{a}_C^n \parallel O_4C$  at  $O_4$ ),  $a_C^t = \omega_3^2 \cdot CA = 2^2 \cdot 45 = 180 \frac{cm}{sec^2}$  ( $\vec{a}_C^t \parallel CA$  at  $O_4$ ),

١  $\frac{a'b'}{a'c'} = \frac{AB}{AC} \Rightarrow a'b' = a'c' \cdot \frac{AB}{AC} = 465.9566 \cdot \frac{30}{45} = 310.64 \frac{cm}{sec^2}$ .

١  $a_{O_5/B}^n = \omega_5^2 \cdot O_5B = 1.834^2 \cdot 22 \approx 74 \frac{cm}{sec^2}$  ( $\vec{a}_{O_5/B}^n \parallel O_5B$  at  $O_5$  to  $B$ ).

١  $a_{O_3/O_6}^c = 2 \omega_3 \cdot V_{O_3/O_6} = 2 \cdot 1.834 \cdot 21.3146 = 78.182 \frac{cm}{sec^2}$ .

السؤال الثاني

$$\textcircled{1} \vec{a}_C = \vec{a}_C^n + \vec{a}_C^t = \vec{a}_A + \vec{a}_{C/A}^n + \vec{a}_{C/A}^t \quad (\vec{a}_{C/A}^t \perp \vec{a}_{C/A}^n),$$

$$\textcircled{1} \vec{a}_{O_5} = \vec{a}_B + \vec{a}_{O_5/B} \Rightarrow \vec{a}_{O_5} = \vec{a}_B + \vec{a}_{O_5/B}^n + \vec{a}_{O_5/B}^t \quad (\vec{a}_{O_5/B}^t \perp \vec{a}_{O_5/B}^n)$$

$$\textcircled{1} a_{O_5} = \vec{a}_{O_5} = \vec{a}_{O_5/B}^n + \vec{a}_{O_5/B}^t \quad (\vec{a}_{O_5} = \vec{0} \vec{a}_{O_5/B}^n = \vec{0} \vec{a}_{O_5/B}^t // O_5B),$$

$$\textcircled{1} \frac{a' S_3'}{a' c'} = \frac{AS_3}{AC} \Rightarrow a' S_3' = a' c' \cdot \frac{AS_3}{AC} = 465,9566 \cdot \frac{20}{45} \approx 207,1 \text{ cm / sec}^2$$

$$\textcircled{1} \vec{a}_{O_8} = \vec{a}_{O_8} = \vec{a}_{O_8/O_9}^n + \vec{a}_{O_8/O_9}^t \quad (\vec{a}_{O_8} = \vec{0} \vec{a}_{O_8/O_9}^n = \vec{0} \vec{a}_{O_8/O_9}^t // O_8C),$$

$$\textcircled{1} \vec{a}_{O_8} = \vec{a}_C + \vec{a}_{O_8/C} = \vec{a}_C + \vec{a}_{O_8/C}^n + \vec{a}_{O_8/C}^t$$

$$\textcircled{1} a_{O_8/O_9}^t = 2 \cdot \omega_8 V_{O_8/O_9} = 2 \cdot 0,174 \cdot 27,3434 = 9,5155 \text{ cm / sec}^2, a_{O_8/C}^n = \omega_8^2 O_8C = 0,174^2 \cdot 46,5 = 1,408 \text{ cm / sec}^2$$

$$\textcircled{1} \alpha_3 = \frac{a'_{C/A}}{CA} = \frac{429,7854}{45} \approx 9,55079 \frac{\text{rad}}{\text{sec}^2} \text{ ccw}, \alpha_5 = \frac{a'_{O_5/B}}{O_5B} = \frac{959,2125}{22} = 43,6 \frac{\text{rad}}{\text{sec}^2} \text{ ccw},$$

$$\textcircled{1} \alpha_4 = \frac{a'_{C'}}{O_4C} = \frac{1184,586}{30} \approx 39,4862 \frac{\text{rad}}{\text{sec}^2} \text{ ccw}, \alpha_8 = \alpha_9 = \frac{a'_{O_8/C}}{O_9C} = \frac{370,3215}{46,5} \approx 7,964 \frac{\text{rad}}{\text{sec}^2} \text{ cw},$$

$$\textcircled{1} Y_{13} \begin{vmatrix} 14 & 43 \\ 12 & 23 \end{vmatrix} \text{ - ايجاد المركز الآتي المسندي للحد المذكور أي ايجاد}$$

تحديد قوة العطالة المكافئة للحد ٣:

$$\textcircled{1} F_3' = m_3 a_{S_3} = 10 \cdot 1062,7671 \cdot 10^{-2} = 106,2767 \text{ N}, M_3' = \alpha_3 I_{S_3} = 9,55079 \cdot 1,2 = 11,461 \text{ N.m},$$

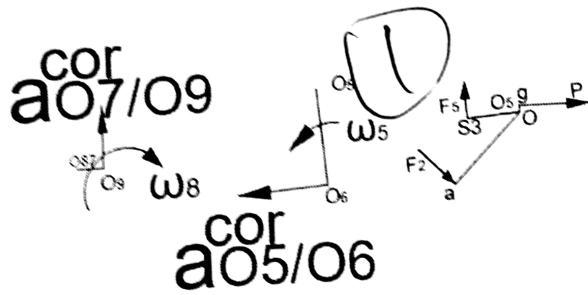
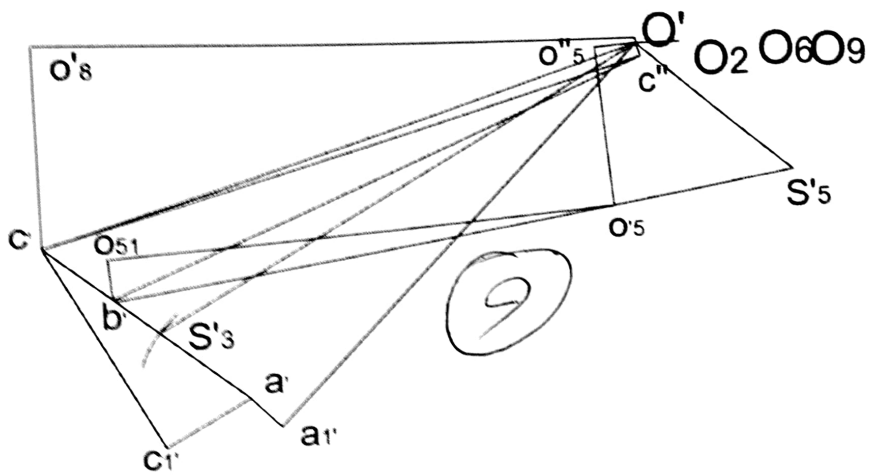
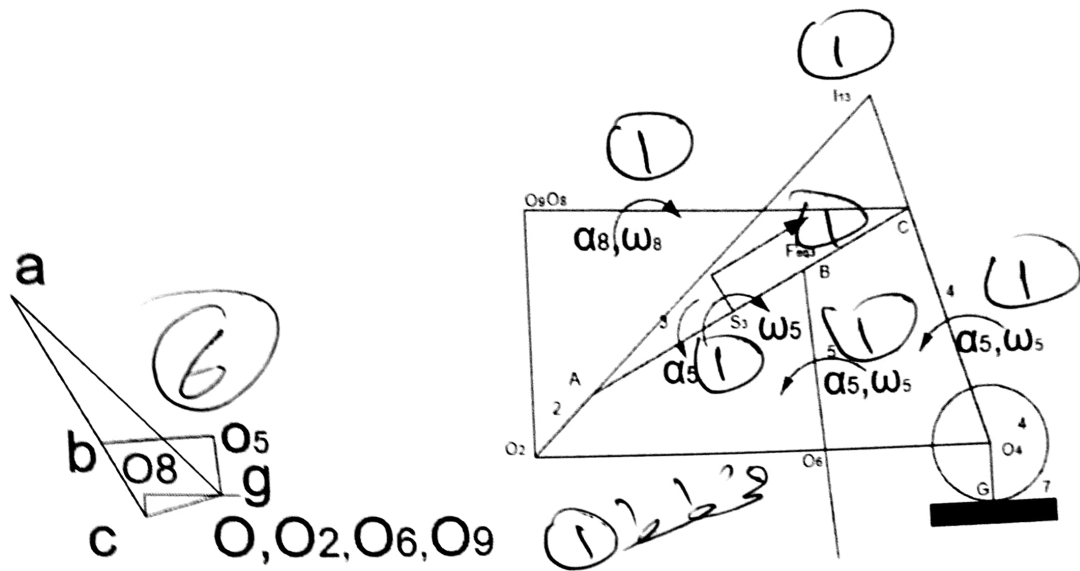
$$\textcircled{1} h = \frac{M_3'}{F_3'} = \frac{11,461}{106,2767} \approx 0,1078 \text{ m} \approx 10,78 \text{ cm}$$

باستخدام عتلة جيكوفسكي نوجد العزم الواجب تطبيقه على الحد 2 حتى تتوازن الآلة، حيث نقوم بتدوير مخطط السرعة بمقدار ٩٠ درجة باتجاه عكس عقارب الساعة ونأخذ العزوم حول القطب فنجد:

$$\textcircled{1} \sum M_o = 0 \Rightarrow -P_7 \cdot op - F_5 \cdot oo_5 + F_2 \cdot oa = 0 \Rightarrow F_2 = \frac{P_7 \cdot op + F_5 \cdot oo_5}{oa} = \frac{200 \cdot 6,6535 + 200 \cdot 54,943}{100} \approx 123,193 \text{ N},$$

$$\textcircled{1} M_2 = F_2 \cdot O_2A = 123,193 \cdot 0,1 = 12,3193 \text{ N.m (ccw)}$$

مخطط حركي



مدارس المقر  
 الاستاد الدكتور يوسف