

Министерство образования и науки Челябинской области
Государственное бюджетное профессиональное образовательное учреждение
«Южно-Уральский государственный технический колледж»

**МЕТОДИЧЕСКИЕ РЕКОМЕНДАЦИИ ПО ВЫПОЛНЕНИЮ
ЛАБОРАТОРНЫХ И ПРАКТИЧЕСКИХ РАБОТ**

по дисциплине «Техническая механика»

для специальности 22.02.03 Литейное производство черных и цветных
металлов
(базовая подготовка)

Челябинск, 2018 г.

Методические рекомендации составлены в соответствии с программой учебной дисциплины «Техническая механика» для специальности 22.02.03 Литейное производство черных и цветных металлов.

ОДОБРЕНО
Предметной (цикловой)
комиссией «Литейное
производство черных и
цветных металлов»
протокол № _____
от «__» _____ 2018
г.
Председатель ПЦК

Алябьева О.Е.

УТВЕРЖДАЮ
Заместитель директора
по НМР
_____ Т.Ю Крашакова
«__» _____ 2018г.

Автор: Шичкина Г.Н. - преподаватель Южно-Уральского государственного
технического колледжа.

АКТ СОГЛАСОВАНИЯ

методических рекомендаций по выполнению лабораторных
и практических работ по дисциплине «Техническая механика»
для студентов специальности 22.02.03 «Литейное производство черных и
цветных металлов», разработанных преподавателем ГБПОУ «ЮУрГТК»

Шичкиной Г.Н.

Представленные методические рекомендации составлены в соответствии с программой учебной дисциплины, разработанной на основании требований к результатам освоения профессиональной образовательной программы и требований к умениям и знаниям по дисциплине «Техническая механика» по специальности 22.02.03 Литейное производство черных и цветных металлов, определенными ФГОС.

Рассматриваемые методические рекомендации предусматривают выполнение 3-х лабораторных(6часов) и 7-ми практических работ (14часов).

Тематика лабораторных и практических работ охватывает все разделы дисциплины, обеспечивает формирование умений, знаний по дисциплине, а также элементов компетенций выпускника, определяемые ФГОС по данной специальности. Содержание лабораторных и практических работ обеспечивает выполнение заданий второго уровня усвоения.

Методические рекомендации соответствуют уровню подготовки выпускника среднего профессионального образования, определяемые ФГОС и могут быть рекомендованы для использования в образовательном процессе по специальности 22.02.03 Литейное производство черных и цветных металлов по программе базового уровня подготовки.

Ведущий специалист кузнечно-литейного дивизиона «ОСЧ ЧТЗ УРАЛТРАК»



В.Н.Федоров

Пояснительная записка

Методические рекомендации по выполнению лабораторных и практических работ по дисциплине «Техническая механика» предназначены для студентов специальности 22.02.03 Литейное производство черных и цветных металлов базового уровня.

Лабораторные и практические работы являются важным элементом дисциплины. В результате выполнения лабораторных и практических работ студенты систематизируют и закрепляют теоретический материал, формируют элементы общих и профессиональных компетенций будущих специалистов.

Программой учебной дисциплины предусмотрено выполнение трех лабораторных (6часов) и семи практических работ (14часов), направленных на формирование:

элементов следующих компетенций:

ОК 1. Понимать сущность и социальную значимость своей будущей профессии, проявлять к ней устойчивый интерес.

ОК 3. Принимать решения в стандартных и нестандартных ситуациях и нести за них ответственность.

ОК 4. Осуществлять поиск и использование информации, необходимой для эффективного выполнения профессиональных задач, профессионального и личностного развития.

ОК 5. Использовать информационно-коммуникационные технологии в профессиональной деятельности.

ОК 6. Работать в коллективе и команде, эффективно общаться с коллегами, руководством, потребителями.

ОК 9. Ориентироваться в условиях частой смены технологий в профессиональной деятельности.

ОК 10. Исполнять воинскую обязанность, в том числе с применением полученных профессиональных знаний (для юношей).

ПК 1.2. Анализировать свойства и структуры металлов и сплавов

для изготовления отливок.

ПК 2.3. Осуществлять контроль за технологией обработки отливок (в том числе с использованием микропроцессорной техники).

ПК 2.4. Осуществлять контроль за работой приборов и оборудования.

умений:

- производить расчеты механических передач и простейших сборочных единиц;

- читать кинематические схемы;

- определять напряжения в конструктивных элементах;

обобщение, систематизацию, углубление и закрепление знаний:

- основы технической механики;

- виды механизмов, их кинематические и динамические характеристики;

- методику расчета элементов конструкций на прочность, жесткость и устойчивость при различных видах деформации;

- основы расчетов механических передач и простейших сборочных единиц общего назначения

Все лабораторные и практические работы, приведенные в данном пособии, содержат: тему, цель, оснащение, перечень умений, знаний, краткий теоретический материал, ход выполнения работы, форму отчета, контрольные вопросы (с целью выявления и устранения недочетов в освоении материала). В практических работах приведены варианты индивидуальных заданий. Для получения дополнительной информации по вопросам учебной дисциплины приведен список рекомендуемой литературы.

Отчеты студентов по лабораторным и практическим работам выполняются на листах формата А4 в соответствии с формами, приведенными в методических указаниях, титульный лист оформляется в соответствии с приложениями.

Перечень лабораторных и практических работ

№ темы	Тема практической работы	Тема лабораторной работы	Кол. час.
1.2	Практическая работа №1 «Определение величины и направления равнодействующей плоской системы сходящихся сил»		2
1.4	Практическая работа №2 «Определение реакций опор двух опорной и жестко зашеченной балок»		2
1.5		Лабораторная работа №1 «Определение центра тяжести плоской фигуры»	2
2.2		Лабораторная работа №2 «Испытание стали на растяжение»	2
	Практическая работа №3 «Построение эпюр продольных сил и нормальных напряжений. Определение абсолютного удлинения бруса»		2
		Лабораторная работа №3 «Испытание стального образца на кручение»	2
2.4	Практическая работа №4 «Расчет бруса круглого поперечного сечения на прочность и жесткость при кручении»		2
2.5	Практическая работа №5 «Расчет на прочность балок, изготовленных из пластичных материалов»		2
3.1	Практическая работа №6 «Выбор электродвигателя. Кинематический и силовой расчет привода»		2
3.3	Практическая работа №7 «Расчет геометрических размеров зубчатых колес по их размерам»		2
ВСЕГО			20

Практическая работа №1

Определение величины и направления равнодействующей плоской системы сходящихся сил.

Цель:. Освоение методов расчета равнодействующей силы плоской системы сходящихся сил.

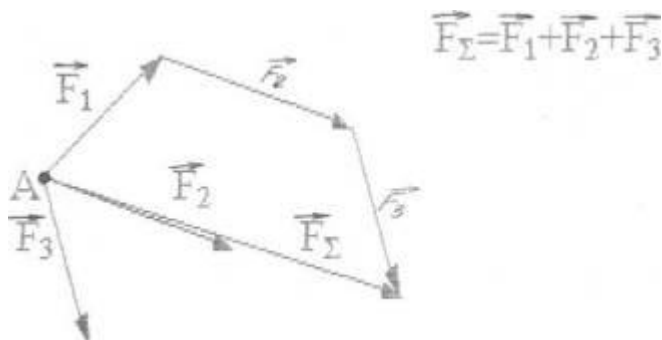
Умения: определять напряжения в конструктивных элементах (определять проекции силы на ось)

Знания: основы технической механики (формулы для определения проекции силы на ось)

Теоретический материал

Система сил, линии действия которых лежат в одной плоскости и пересекаются в одной точке, называется плоской системой сходящихся сил. Задачу определения равнодействующей плоской системы сходящихся сил можно решать двумя способами: графическим и аналитическим.

При *графическом* методе с помощью линейки, треугольника, циркуля и транспортира строят многоугольник сил. Для системы сил вектор равнодействующей силы можно определить, построив силовой многоугольник, который получается путем добавления каждого последующего вектора к концу предыдущего. При этом вектор равнодействующей силы имеет начало в начале первой силы и конец - в конце последней силы. Последовательность сложения векторов сил не влияет на окончательный результат. Модуль равнодействующей силы определяется измерением замыкающей стороны построенного многоугольника с учетом выбранного масштаба построения.



Помимо графического метода равнодействующую силу находят аналитическим методом (методом проекций). В основе данного метода лежит определение проекции векторов сил на оси X, Y.

Величина проекции силы на ось определяется произведением модуля силы на косинус острого угла между вектором силы и соответствующей осью:

$$F_x = F \cdot \cos \alpha, \quad F_y = F \cdot \cos \beta$$

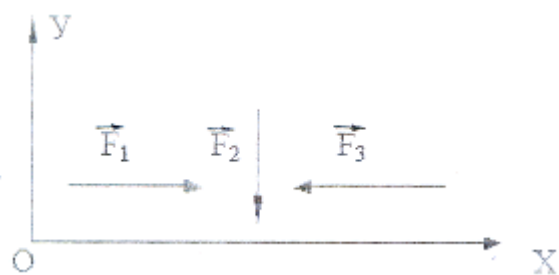
где α - острый угол между вектором силы F и осью X,

β – острый угол между вектором силы F и осью Y,

Условное правило знаков: проекция положительна, если направление вектора силы совпадает с положительным направлением оси; проекция отрицательна, если направление вектора силы противоположно положительному направлению оси.

При этом следует выделить следующие частные случаи:

1. если сила параллельна оси, то ее проекция на эту ось равна величине вектора силы;
2. если сила перпендикулярна оси, то ее проекция на эту ось равна нулю, так, например:



$$F_{1X} = F_1; \quad F_{2X} = 0; \quad F_{3X} = -F_3$$

$$F_{1Y} = F_{3Y} = 0; \quad F_{2Y} = -F_2$$

Определив проекции сил, образующих систему, на оси прямоугольной системы координат, можно найти величину и направление равнодействующей силы:

$$F_{\Sigma} = \sqrt{\sum F_{ix}^2 + F_{iy}^2},$$

ГДЕ $\sum F_{ix}$ - Сумма проекций всех сил на ось X,

$\sum F_{iy}$ - Сумма проекций всех сил на ось Y.

Направление вектора равнодействующей силы:

$$\alpha = \arcsin \sum F_{iy} / F_{\Sigma} .$$

Задание к практической работе.

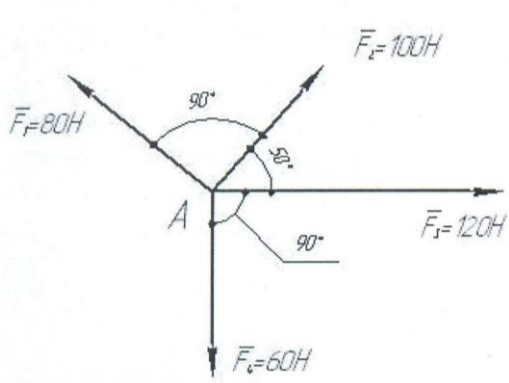
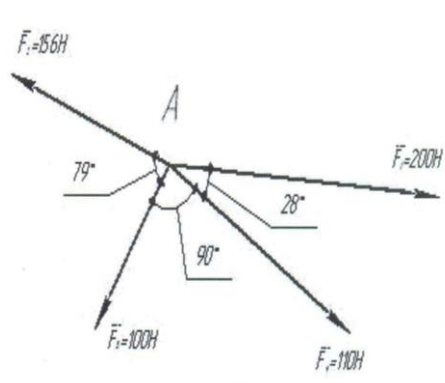
Для заданной системы сходящихся сил определить величину и направление равнодействующей силы графическим и аналитическим методами. Результаты проанализировать

Варианты заданий к практической работе

1		2	
3		4	
5		6	

7	<p>Diagram 7: A point A with four forces. $F_1 = 125H$ at 45° from the vertical, $F_2 = 100H$ at 60° from F_1, $F_3 = 210H$ vertically downwards, and $F_4 = 57H$ horizontally to the right.</p>	8	<p>Diagram 8: A point with five forces in a Cartesian coordinate system. $F_1 = 20H$ at 30° from the y-axis, $F_2 = 10H$ at 65° from the negative x-axis, $F_3 = 26H$ at 60° from the negative x-axis, $F_4 = 18H$ at 105° from the positive x-axis, and $F_5 = 26H$ along the positive x-axis.</p>
9	<p>Diagram 9: A point A with five forces. $F_1 = 210H$ at 95° from the horizontal, $F_2 = 150H$ at 54° from the horizontal, $F_3 = 125H$ vertically downwards, $F_4 = 180H$ at 10° from the horizontal, and $F_5 = 180H$ at 10° from the vertical.</p>	10	<p>Diagram 10: A point A with four forces. $F_1 = 125H$ vertically upwards, $F_2 = 80H$ at 15° from the horizontal, $F_3 = 190H$ at 105° from the horizontal, and $F_4 = 150H$ at 105° from the horizontal.</p>
11	<p>Diagram 11: A point A with five forces. $F_1 = 56H$ at 75° from the horizontal, $F_2 = 15H$ at 13° from the vertical, $F_3 = 78H$ vertically upwards, $F_4 = 30H$ horizontally to the right, and $F_5 = 125H$ at 90° from the horizontal.</p>	12	<p>Diagram 12: A point A with five forces. $F_1 = 50H$ vertically upwards, $F_2 = 72H$ at 33° from the vertical, $F_3 = 200H$ horizontally to the right, $F_4 = 115H$ at 110° from the horizontal, and $F_5 = 15H$ at 110° from the horizontal.</p>
13	<p>Diagram 13: A point A with five forces. $F_1 = 210H$ vertically upwards, $F_2 = 180H$ at 70° from the vertical, $F_3 = 125H$ at 65° from the horizontal, $F_4 = 150H$ horizontally to the left, and $F_5 = 180H$ at 90° from the horizontal.</p>	14	<p>Diagram 14: A point A with five forces. $F_1 = 205H$ at 88° from the horizontal, $F_2 = 223H$ horizontally to the right, $F_3 = 66H$ vertically downwards, $F_4 = 118H$ at 61° from the vertical, and $F_5 = 15H$ at 110° from the horizontal.</p>

15		16	
17		18	
19		20	
21		22	

23		24
		

Ход выполнения работы

1 Графический метод (метод силового многоугольника)

1.1 Выбрать масштаб построения.

1.2 Построить для заданной системы сил силовой многоугольник.

1.3. Измерить длину вектора равнодействующей и в соответствии с выбранным масштабом вычислить ее модуль.

2. Аналитический метод

2.1. Выбрать положение системы координат ХОУ и вычертить в этой системе заданную систему сходящихся сил, поместив точку приложения сил в начале координат.

2.2. Определить проекцию равнодействующей силы на ось Х;

$$\sum F_{ix} = F_{1x} + F_{2x} + F_{3x} + F_{4x} + F_{5x} \dots$$

2.3. Определить проекцию равнодействующей силы на ось Y:

$$\sum F_{iy} = F_{1y} + F_{2y} + F_{3y} + F_{4y} + F_{5y} \dots$$

2.4. Определить величину вектора равнодействующей силы:

$$F_{\Sigma} = \sqrt{\sum F_{ix}^2 + \sum F_{iy}^2}$$

2.5. Определить направление вектора равнодействующей силы:

$$\alpha = \arcsin \sum F_{iy} / F_{\Sigma}$$

3.Определить погрешность графического метода

$$\Delta F_{\Sigma} = \frac{F_{\Sigma}^{an} - F_{\Sigma}^{zp}}{F_{\Sigma}^{an}} \cdot 100\%$$

4.Ответить на контрольные вопросы.

5.Сформулировать вывод по работе.

Контрольные вопросы:

- 1.Изобразите силовой многоугольник для уравновешенной плоской сходящейся системы 4-х сил.
- 2.Напишите формулы для определения проекции силы на ось.
3. При каком условии проекция силы на ось будет равна нулю?
4. Сформулируйте условное правило знаков проекции силы на ось.
5. Назовите алгоритм определения проекции равнодействующей силы на оси прямоугольной системы координат аналитическим методом.

Отчет по выполнению практической работы

Практическая работа №1

Определение величины и направления равнодействующей плоской системы
сходящихся сил

Цель:

Задание:

Схема системы сходящихся сил

1.Графический метод.

1.1 Масштаб построения силового многоугольника

$\mu = \dots\dots\dots$ мм

1.2 Силовой многоугольник

1.3 Результат графического метода:

Модуль вектора равнодействующей силы

$$F_{\Sigma}^{\text{rp}} = \mu \cdot L_F = \dots \text{ Н}$$

2 Аналитический метод

2.1 Расчет проекций сил на оси X и Y

Сила	Проекция на ось X		Проекция на ось Y	
	формула	расчет	формула	расчет
F ₁				
F ₂				
F ₃				
F ₄				
F ₅				

2.2. Определение проекции равнодействующей на ось X

2.3. Определение проекции равнодействующей на ось Y

2.4. Определение модуля вектора равнодействующей силы

2.5. Определение направления вектора равнодействующей силы

3. Анализ полученных результатов.

4. Ответы на контрольные вопросы

5. Вывод по работе:

Практическая работа №2

Определение реакций опор двух опорной и жестко заземленной балок.

Цель: овладение методикой вычисления реакций балочных опор.

Умения: - определять напряжения в конструктивных элементах (составлять уравнения равновесия для плоской произвольной системы сил);

-производить расчеты простейших сборочных единиц (определять реакции в опорах)

Знания: основы технической механики (виды уравнения равновесия, формулы для определения момента силы относительно точки и проекции силы на ось)

Теоретический материал.

Балка- деталь, выполненная в виде прямолинейного бруса с одной опорой (жесткая заделка, рис.1в) или двумя шарнирными опорами: шарнирно подвижной (рис.1б), и шарнирно неподвижной (рис1а).

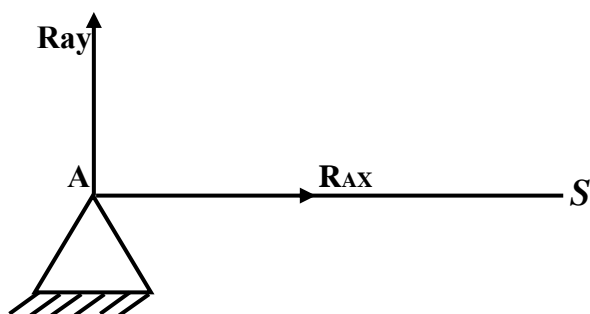


Рисунок 1а. Шарнирно-неподвижная опора

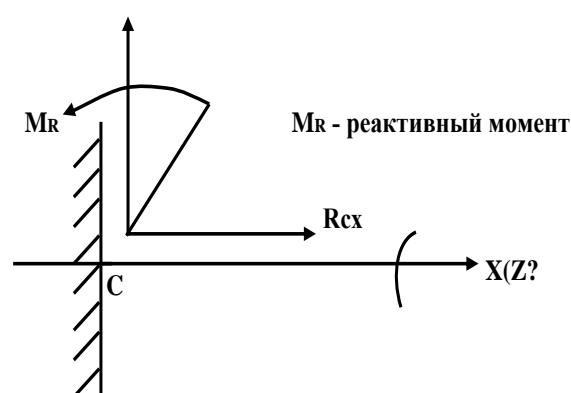


Рисунок 1в. Жесткая заделка

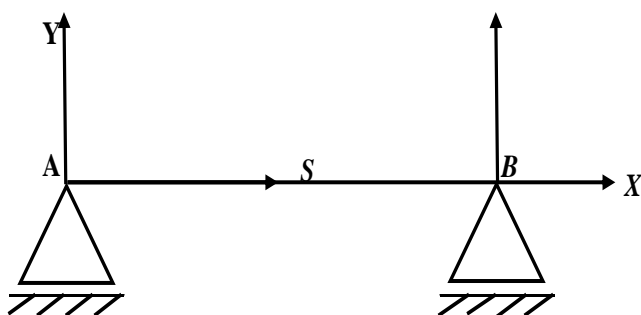


Рисунок 1б. Шарнирно- подвижная опора

Внешние силы (нагрузки), действующие на балку (рис.2):

а) F - сосредоточенная сила, приложенная в (·) D (рис. 2);

б) m - сосредоточенный момент пары сил в (·) C (рис.2) ;

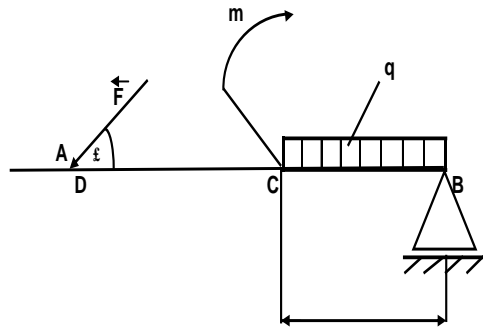


Рисунок 2. Нагрузка, действующая на балку

В задачах, предложенных в данной практической работе, на балку действует плоская произвольно расположенная система сил (активных и реактивных). Для определения реакций опор необходимо составить уравнения равновесия.

Три формы уравнений равновесия

	$\sum F_{kx} = 0$		$\sum M_a(\bar{F}_k) = 0$		$\sum M_a(\bar{F}_k) = 0$
1 форма	$\sum F_{ky} = 0$	2 форма	$\sum M_B(\bar{F}_k) = 0$	3 форма	$\sum M_B(\bar{F}_k) = 0$
	$\sum M_a(\bar{F}_k) = 0$		$\sum F_{kx} = 0$		$\sum M_c(\bar{F}_k) = 0$

Для решения задач в практической работе рекомендуется 2 форма.

Для составления уравнений равновесия необходимо знать частные случаи и условное правило знаков проекции силы на оси координат:

Частные случаи определения проекции:

а) если $F \perp$ оси x , то $F_x = F$

б) если $F \parallel$ оси x , то $F_x = 0$

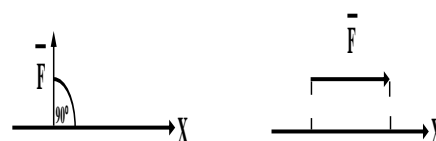


Рисунок 3. Частные случаи проекции силы на ось.

Правило знаков:

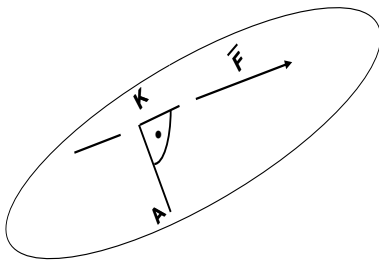
-проекция +, если направление силы совпадает с положительным направлением оси; проекция -, если направление силы и оси противоположны.

Момент силы относительно точки равен произведению величины силы на плечо:

$$M_A(F) = F \cdot /AK/,$$

где AK – плечо силы – кратчайшее расстояние от (·) A до линии действия силы.

Правило знаков момента силы относительно точки: момент силы +, если F стремится повернуть тело по часовой стрелке, момент силы - если против часовой стрелки вокруг точки A .



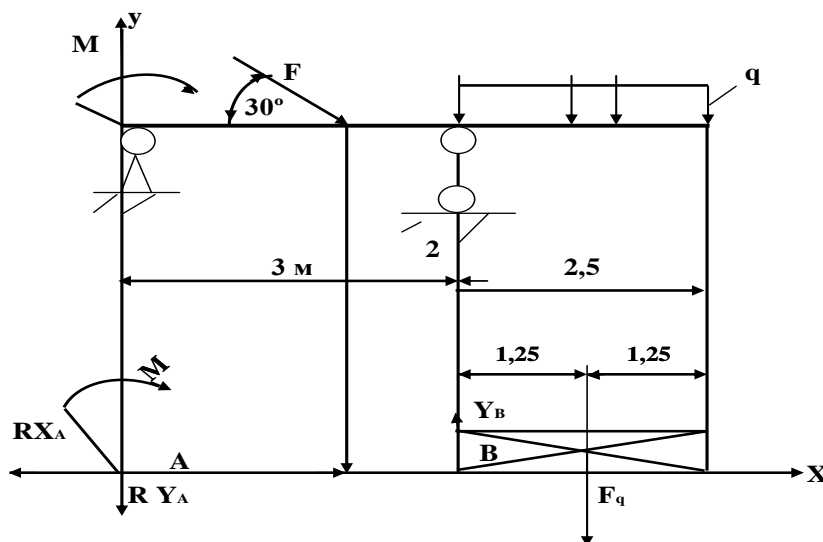
Частный случай: $M_K(F) = 0$, если линия действия силы проходит через точку K .

Рисунок 4. Вращательное действие силы F вокруг точки A .

Рассмотрим несколько примеров.

Пример №1.

Определить опорные реакции двух опорной



$$\begin{aligned} M &= 8 \text{ kH} \cdot \text{м} \\ F &= 12 \text{ kH} \\ q &= 6 \text{ kH/м} \end{aligned}$$

балки

1. Заменяем равномерно-распределенную нагрузку сосредоточенной силой F_q .

$$F_q = q \cdot l = 6 \cdot 2.5 = 15 (\text{кН})$$

2. Раскладываем наклонную силу F на две составляющие:

$$F_x = F \cdot \cos 30^\circ = 12 \cdot 0.86 = 10.32 (\text{кН})$$

$$F_y = F \cdot \cos 60^\circ = 12 \cdot 0.5 = 6 (\text{кН})$$

3. Проводим оси координат.
4. Обозначаем характерные точки.
5. Заменяем связи их реакциями.
6. Составим уравнение равновесия.

$$\sum F_{kx} = -R_{xa} + F_x = 0$$

$$\sum M_A = M + F_y \cdot AC - R_{ya} \cdot AB + F_q \cdot AD = 0$$

$$\sum M_B = M + R_{ya} \cdot AB - F_y \cdot CB + F_q \cdot BD = 0$$

7. Вычислить опорные реакции.

$$R_{xa} = F_x = 10.32 \text{ кН}$$

$$R_{yB} = \frac{M + F_y \cdot AC + F_q \cdot AD}{AB} = \frac{8 + 6 \cdot 3 + 15 \cdot 6.25}{5} = 23.95 \text{ кН}$$

$$R_{yA} = \frac{F_y \cdot CB - M - F_q \cdot BD}{AB} = \frac{6 \cdot 2 - 8 - 15 \cdot 1.25}{5} = -2.95 \text{ кН}$$

Полученная реакция имеет знак -, следует сменить направление опорной реакции на противоположное.

8. Проверка: доказать, что $\sum F_{ky} = 0$

$$\sum F_{ky} = R_{ya} - F_y + R_{yB} - F_q = -2.95 - 6 + 23.95 - 15 = 23.95 - 23.95 = 0$$

Вывод: решение верно.

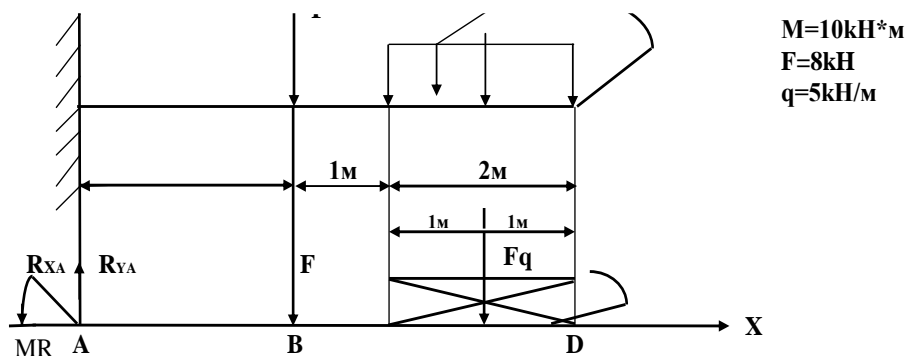
Ответ: $R_{xA} = 10.32 \text{ кН}$

$$R_{yA} = 2.95 \text{ кН}$$

$$R_{yB} = 23.95 \text{ кН}$$

Пример №2

Определить опорные реакции жестко защемленной балки.



Требуется определить: R_{XA} , R_{YA} , M_R

1. Заменяем равномерно – распределенную нагрузку силой F_q

$$F_q = q \cdot l = 5 \cdot 2 = 10 \text{ (кН)}$$

2. Наклонная сила отсутствует.
3. Привязываем балку к осям координат.
4. Обозначаем характерные точки.
5. Заменяем связи реакциями связей R_{XA} , R_{YA} , M_R
6. Составляем уравнение равновесия.

$$\sum F_{kx} = R_{XA} = 0$$

$$\sum F_{ky} = R_{YA} - F - F_q = 0$$

$$\sum M_A = M_R + F \cdot AB + F_q \cdot AC - M = 0$$

7. Вычисляем опорные реакции.

$$R_{XA} = 0$$

$$R_{YA} = F + F_q = 8 + 10 = 18 \text{ кН}$$

$$M_R = F \cdot AB + F_q \cdot AC - M = 8 \cdot 2 + 10 \cdot 2 - 10 = 46 \text{ кНм}$$

8. Проверка: доказать, что $\sum M_B = 0$

$$\sum M_B = -M_R + R_{YA} \cdot AB + F_q \cdot BC - M = -46 + 18 \cdot 2 + 10 \cdot 2 - 10 = 56 - 56 = 0$$

Вывод: решение верно

Ответ: $R_{XA} = 0$

$$R_{YA} = 18 \text{ кН}$$

$$M_R = 46 \text{ кНм}$$

Задание к практической работе

Определить реакции связей балочных систем

Варианты заданий к практической работе

№ вари- анта	№ схемы	F_1 , кН	F_2 , кН	F_3 , кН	M_1 , кНм	M_2 , кНм
1	1	6	12	4	4	6
2	2	8	-6	2	5	8
3	3	10	-8	8	6	12
4	4	-12	15	10	8	-10
5	5	20	50	15	10	23
6	6	5	-19	20	25	13
7	7	-8	-20	32	16	5
8	8	-14	23	6	50	-8
9	9	25	28	-8	42	25
10	10	30	-17	-10	18	32
11	1	-32	16	16	10	-16
12	2	16	-5	30	5	25
13	3	4	-42	28	25	2
14	4	-3	30	-8	8	3
15	5	-7	20	-5	16	-7
16	6	9	-19	14	32	4
17	7	19	-4	6	4	26
18	8	28	-16	10	8	-14
19	9	-30	5	8	10	16
20	10	-20	10	-4	6	22
21	1	7	-26	2	4	34
22	2	8	-20	12	25	-22
23	3	40	-35	20	18	8
24	4	-24	20	-3	14	5
25	5	-18	25	-10	12	16
26	6	25	-15	10	4	-10
27	7	19	-20	25	18	14
28	8	-32	30	-18	10	3
29	9	28	-25	5	9	-8
30	10	-15	10	16	4	6

Примечание: знак «- » указывает на необходимость изменения направления нагрузки на противоположное

Таблица 2. Схемы нагружения

1		
2		
3		
4		
5		
6		

7		
8		
9		
10		

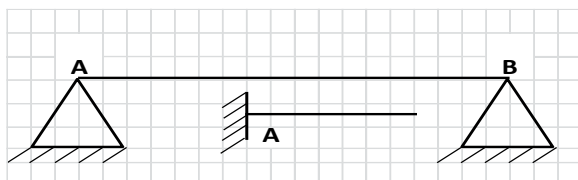
Ход выполнения работы.

1. Изобразить балку с заданными нагрузками.
2. Выбрать оси координат x и y , совместив ось x с балкой, а ось y перпендикулярно оси x .
3. Освободить балку от опор и заменить их реакциями связей.
4. Составить уравнения равновесие статики для произвольной системы сил так, чтобы в каждом из уравнений была одна неизвестная реакция связи.

5. Проверить правильность определения реакций опор уравнениями равновесия, которые не использовались для решения задачи.
6. Ответить на контрольные вопросы.
7. Сформулировать вывод по работе.

Контрольные вопросы

1. Назвать связи, указанные на рисунке.



2. Показать реакции в указанных связях.
3. Сколько уравнений равновесия можно составить, для плоской произвольной системы сил?
4. Как определить проекцию силы на ось?
5. Как определить момент силы относительно точки?
6. Сила параллельна оси, чему равна ее проекция на эту ось?
7. Сила перпендикулярна оси, чему равна ее проекция на эту ось?
8. В каком случае момент силы относительно точки равен нулю?

Отчет по выполнению практической работы №2

Практическая работа №2

Определение реакций опор двух опорной и жестко заземленной балок.

Цель:

1. Задача №1

1.1. Схема нагружения

1.2. Расчетная схема

1.3. Уравнения равновесия

1.4 Проверка правильности решения

1.5. Ответ к задаче.

2. Задача №2

2.1. Схема нагружения

- 2.2. Расчетная схема
- 2.3. Уравнения равновесия
- 2.4 Проверка правильности решения
- 2.5. Ответ к задаче
- 3. Ответы на контрольные вопросы.
- 4. Вывод по работе.

Лабораторная работа №1 .

Определение центра тяжести составных плоских фигур.

Цель: экспериментальное подтверждение формул для определения координат центра тяжести плоской составной фигуры.

Оборудование: лабораторная установка, образцы, мерительный инструмент.

Умения: производить расчеты при проверке на прочность механических систем (определять положение центра тяжести составных фигур)

Знания: основные понятия статики (формулы для определения координат центра тяжести плоских фигур)

Теоретический материал.

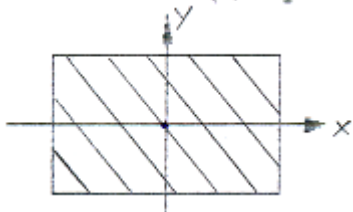
Сила тяжести - сила, с которой тело, находящееся у поверхности Земли, притягивается к ней. Центр тяжести – точка, неизменно связанная с этим телом, через которую проходит линия действия силы тяжести данного тела, при любом положении тела в пространстве.

Центр тяжести – это нематериальная точка тела, к которой приложены силы тяжести тела. Он может лежать в точке, где нет материальных частиц, принадлежащих данному телу.

В основе метода подвешивания лежит следующее утверждение: *если фигуру последовательно подвесить за 2 точки, отмечая положение нити с отвесом на фигуре карандашом, то пересечение двух отвесных линий и определит положение центра тяжести фигуры.*

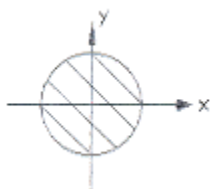
При определении положения центра тяжести аналитическим методом исходят из того, что любую составную плоскую фигуру можно разбить на простейшие геометрические фигуры, положение центра тяжести которых можно определить следующим образом:

1. прямоугольник, параллелограмм, ромб, квадрат (центр тяжести находится на пересечении диагоналей)



$$A = a \cdot h$$

2. круг (центр тяжести находится в геометрическом центре)

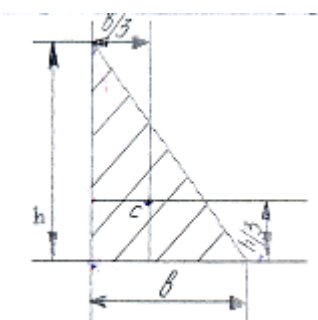


$$A = \pi \cdot d^2 / 4$$

3. полуокруг (центр тяжести находится на оси симметрии на расстоянии $Y_c = 0,424R$ от диаметральной линии)

$$A = \pi R^2 / 2 = \pi d^2 / 8$$

2. . прямоугольный треугольник (центр тяжести находится на расстоянии $1/3$ от каждого катета)



$$A = bh / 2$$

Ход выполнения работы.

1. Метод подвешивания.

- 1.1 Подвесить фигуру за уголок.
- 1.2 Зафиксировать на фигуре с помощью карандаша и линейки положение нити отвеса.
- 1.3 Подвесить фигуру за другой уголок и повторить пункт 1.2.
- 1.4 Обозначить положение центра тяжести фигуры.
- 1.5 Измерить координаты центра тяжести фигуры относительно выбранной системы координат.

2. Аналитический метод:

- 2.1 Разбить фигуру на простейшие геометрические; показать положение центра тяжести каждой фигуры; выбрать положение осей X и Y.
- 2.2 Определить площади простейших фигур.

2.3 Определить координаты центра тяжести полученных фигур относительно выбранной системы координат.

2.4 Определить координату x_c центра тяжести всей фигуры:

$$x_c = \sum A_i x_i / \sum A_i$$

2.5 Определить координату y_c центра тяжести всей фигуры:

$$y_c = \sum A_i y_i / \sum A_i$$

2.6. Указать положение центра тяжести всей фигуры на эскизе.

3. Определить погрешность метода подвешивания

$$3.1 \quad \Delta X_c = \frac{X_c^{an} - X_c^{on}}{X_c^{on}} * 100\% =$$

$$3.2 \quad \Delta Y_c = \frac{Y_c^{an} - Y_c^{on}}{Y_c^{on}} * 100\% =$$

4. Ответить на контрольные вопросы.

5. Сформулировать вывод по работе.

Контрольные вопросы

1. Сформулировать понятие «центр тяжести плоской фигуры».

2. Определите положение центра тяжести простейших геометрических фигур:

-прямоугольника;

-круга;

-полукруга;

-прямоугольного треугольника.

3. Как изменятся координаты центра тяжести плоской фигуры x_c , y_c если увеличить высоту фигуры при заданном положении системы координат?

Отчёт по выполнению лабораторной работы

Лабораторная работа №1

Определение центра тяжести составных плоских фигур.

Цель

Оборудование:

I. Метод подвешивания

1.1 Эскиз плоской фигуры с указанием размеров

1.2 Результаты метода подвешивания:

$$X_c^{on} = \quad \text{мм}$$

$$Y_c^{on} = \quad \text{мм}$$

2. Аналитический метод.

2.1 Разбивка составной фигуры на простейшие:

2.2 Площади простейших фигур:

$$A_1 = \quad \text{мм}^2,$$

$$A_2 = \quad \text{мм}^2,$$

$$A_3 = \quad \text{мм}^2,$$

2.3 Координаты центра тяжести простейших фигур относительно выбранной системы координат:

$$X_{C1} = \quad Y_{C1} =$$

$$X_{C2} = \quad Y_{C2} =$$

$$X_{C3} = \quad Y_{C3} =$$

2.4 Координата X_c центра тяжести всей фигуры

2.5 Координата Y_c центра тяжести всей фигур

3. Погрешность метода подвешивания

4. Ответы на контрольные вопросы

5. Вывод по работе.

Лабораторная работа №2

Испытание стали на растяжение

Цель: формирование умений по определению основных характеристик прочности и пластичности материала экспериментальным путем

Оборудование: универсальная машина УМ - 5, приспособление для установки образца, штангенциркуль, образец.

Умения: определять напряжения в конструкционных элементах (определение характеристик прочности и пластичности материалов на лабораторном оборудовании)

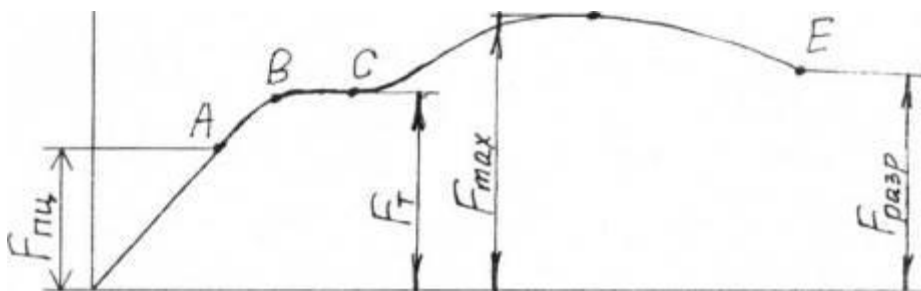
Знания: методика расчета элементов конструкций на прочность (физическая сущность и формулы для определения характеристик прочности материала)

Теоретический материал.

Испытание на растяжение является наиболее распространенным видом испытания материалов, т.к. особенно ярко выявляются характеристики прочности и пластичности материалов.

Результаты испытания образца на растяжение можно представить диаграммой, выражающей зависимость абсолютного удлинения Δl от нагрузки F .

Полученная диаграмма растяжения зависит от свойств материала, от формы, размеров испытуемого образца, а также от условий его нагружения, поэтому чтобы охарактеризовать непосредственно материал, эту диаграмму перестраивают в координатах σ , ϵ .



На диаграмме отмечают характерные точки:
точка A — граница упругих и остаточных деформаций;
участок BC — участок текучести, соответствующий появлению больших остаточных деформаций практически без увеличения внешней нагрузки;

точка Д – соответствует максимальной нагрузке и моменту начала образования шейки;

точка Е – соответствует моменту разрыва образца по месту образования шейки.

Далее измеряют ординаты точек А, В, Д, и Е в миллиметрах и, умножая на масштаб по оси нагрузки, получают числовые значения $F_{пц}$, F_T , F_{max} и $F_{раз}$

По полученным при испытании данным вычисляют *механические характеристики прочности* материала:

- предел пропорциональности $\sigma_{пц} = \frac{F_{пц}}{A_0};$

- предел текучести $\sigma_m = \frac{F_m}{A_0};$

- временное сопротивление разрыву $\sigma_s = \frac{F_{max}}{A_0};$

- истинное напряжение разрушения $\sigma_{ист} = \frac{F_{раз}}{A_1};$

где A_0 – начальная площадь сечения образца, мм²

A_1 – площадь поперечного сечения образца в месте разрыва, мм².

Помимо характеристик прочности вычисляют также *механические характеристики пластичности*

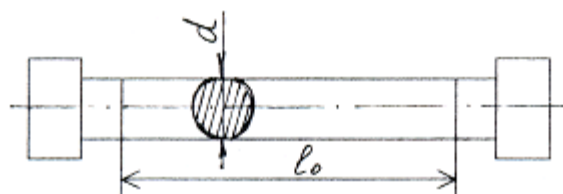
- относительное остаточное удлинение $\delta = \frac{\ell_1 - \ell_0}{\ell_0} \cdot 100\%$

где ℓ_0 – начальная расчетная длина образца, мм

ℓ_1 – длина расчетной части образца после разрыва, мм

- относительное остаточное сужение $\Psi = \frac{A_0 - A_1}{A_0} \cdot 100\%$

Форма и размеры образца



Образцы диаметром 20 мм называют *нормальными*, а образцы с меньшим (иногда большим) диаметром или некруглого поперечного сечения *пропорциональными*.

Расчетная длина l_0 на образце отмечается рисками.

Образцы при $l_0 = 10d$ условно называют *длинными*, а при $l_0 = 5d$ – *короткими*.

Машина для испытания.

Для работы используется универсальная машина типа УМ – 5. Машина имеет верхний и нижний захваты. Нижний захват перемещается вдоль направляющих колон вручную с помощью рукоятки или электродвигателем, который через коробку скоростей вращает гайку, при этом винт перемещает нижний захват.

Закрепленный в машине образец соединяет верхний и нижний захваты, поэтому перемещение нижнего захвата повлечет за собою перемещение верхнего захвата. Последний связан через рычажную систему с маятником, который будет отклоняться от вертикального положения.

Сила, растягивающая образец, определяется углом отклонения маятника от вертикального положения. Отклонение маятника передается на механизм, перемещающий стрелку круговой шкалы нагрузок.

Наибольшая нагрузка образца зависит от веса грузов, установленных на нижнем конце маятника. Отсчет величины нагрузки ведут по шкале, соответствующей грузу на маятнике:

- при грузе А – шкала А – предельная нагрузка 10000 Н
- при грузе А + В шкала В – предельная нагрузка 20000 Н
- при грузе А + В + Б – шкала В – предельная нагрузка 50000 Н

Для вычерчивания диаграммы машина снабжена пишущим устройством (карандаш) и барабаном, на который наматывается миллиметровая бумага.

Изменение длины образца вычерчивается на диаграмме по оси Δl в масштабе 1 0 : 1. Масштаб диаграммы по оси нагрузок зависит от грузов на маятнике и может быть:

при грузе А 1 мм : 50 Н

при грузе А + В 1 мм : 100 Н

при грузе А + Б + В 1 мм: 250 Н

Электродвигатель включается при помощи кнопочной станции, установленной на левой колонне машины.

Ход выполнения работы.

1. Ознакомиться с устройством машины.
2. Измерить диаметр образца и отметить на образце рисками длину $l_0 = 5d$.
3. Закрепить образец в приспособление.
3. Проверить работу записывающего аппарата, для чего следует повернуть барабан в холостую и получить нулевую линию.
4. Включить электродвигатель и наблюдать за процессом растяжения образца.
5. После разрушения образца выключить электродвигатель и извлечь из реверсора обе части образца.
6. Замерить расстояние между рисками l_1 , диаметр образца в месте разрыва d_1 , сложив вместе обе части разрушенного образца.
7. Снять с барабана бумагу с диаграммой растяжения образца, провести на полученной диаграмме координатные оси и отметить характерные точки.
8. Вычислить величину нагрузок $F_{ну}$, F_T , F_{max} , $F_{раз}$.
10. Определить механические характеристики прочности и пластичности данного материала.
11. Ответить на контрольные вопросы.
12. Сформулировать вывод по работе

Контрольные вопросы:

1. Цель механических испытаний материалов?

2. Какие по форме и размерам образцы используются для испытаний на растяжение?
3. Материал «течет». Что это означает? Где на диаграмме изображается площадка текучести?
4. Когда образуется шейка образца? Какое этому соответствует напряжение?
5. Какое напряжение будет самым большим по величине? Почему?
6. Как определить какой из материалов прочнее? пластичнее?

Отчет по выполнению лабораторной работы

Лабораторная работа №2

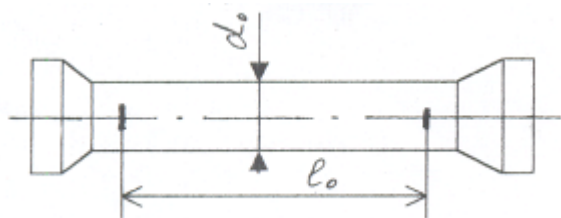
Испытание стали на растяжение.

Цель:

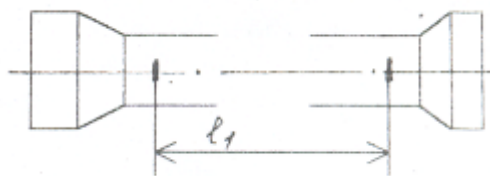
Оборудование:

Эскиз и размеры образца:

до испытания



после разрушения



$$d_0 = \quad \text{мм};$$

$$l_0 = \quad \text{мм};$$

$$A_0 = \frac{\pi d_0^2}{4} = \quad \text{мм}^2;$$

$$d_1 = \quad \text{мм};$$

$$l_1 = \quad \text{мм};$$

$$A_1 = \frac{\pi d_1^2}{4} = \quad \text{мм}^2;$$

Диаграмма растяжения

(с указанием характерных точек и ординат нагрузок)



Масштаб диаграммы по оси нагрузок в 1 мм ... Н

1. Вычисление нагрузок

$F_{\text{плц}} = \dots\dots\dots \text{мм} \cdot \dots\dots$	$\text{Н/мм} = \dots\dots\dots$	Н
$F_T = \dots\dots\dots \text{мм} \cdot \dots\dots$	$\text{Н/мм} = \dots\dots\dots$	Н
$F_{\text{max}} = \dots\dots\dots \text{мм} \cdot \dots\dots$	$\text{Н/мм} = \dots\dots\dots$	Н
$F_{\text{разр}} = \dots\dots\dots \text{Мм} \cdot \dots\dots$	$\text{Н/мм} = \dots\dots\dots$	Н

2. Вычисление механических характеристик:

2.1. Прочности:

2.1.1 предела пропорциональности

2.1.2. предела текучести

2.1.3. временного сопротивления разрушения

2.1.4. истинного напряжения разрушения

2.2. Пластичности:

2.2.1. относительного остаточного удлинения

2.2.2. относительного остаточного сужения

3. Ответы на контрольные вопросы.

4. Вывод по работе.

Практическая работа №3.

Построение эпюр продольных сил и нормальных напряжений.

Определение абсолютного удлинения бруса.

Цель: освоение методики построения эпюр продольных сил и нормальных напряжений и определения абсолютного удлинения бруса.

Умения: определять напряжения в конструктивных элементах (строить эпюры продольных сил и нормальных напряжений; определять положение наиболее опасного участка)

Знания: - методика расчета элементов конструкций на прочность (правила построения и контроля правильности эпюр продольных сил и нормальных напряжений)

Теоретический материал.

Внешние силы, вызывающие растяжение (сжатие), приложены вдоль продольной оси Z. При работе бруса на растяжение (сжатие) в его поперечном сечении возникает продольная сила N. *Продольная сила в любом поперечном сечении численно равна алгебраической сумме проекций на его продольную ось всех приложенных к оставшейся части внешних сил.*

$$N = \sum F_{i \text{ z ост.ч.}}$$

Правило знаков для N: при растяжении продольная сила положительная, при сжатии – отрицательная.

Эпюра продольных сил – график распределения продольных сил вдоль длины бруса.

Правила построения эпюры продольных сил ЭN:

1. Проводится базовая (нулевая) линия эпюры параллельно продольной оси бруса.
2. Базовая линия эпюры разбивается на участки. Границами участков являются точки приложения внешних нагрузок.
3. Участки нумеруются *от свободного конца*.
4. Определяется величина продольной силы на каждом участке с использованием метода сечений.
5. Перпендикулярно базовой линии откладываются полученные значения продольных сил в произвольном масштабе. Через концы

ординат проводятся прямые линии, проставляются знаки и выполняется штриховка перпендикулярно базовой линии.

Интенсивность распределения продольной силы по поперечному сечению характеризуют *нормальные напряжения*: $\sigma = \frac{N}{A}$

(A – площадь поперечного сечения).

Эпюра нормальных напряжений- график распределения нормальных напряжений по длине бруса.

Правила построения эпюры нормальных напряжений Э σ :

1. Границы участков эпюры определяются точками приложения внешних сил и точками изменения поперечного сечения.
2. Определяются значения напряжений на каждом из полученных участков.
3. Знак эпюры напряжений соответствует знаку эпюры продольных сил.

Изменение длины бруса на отдельных участках определяется по формуле:

$$\Delta \ell_i = \frac{\sigma_i \cdot \ell_i}{E},$$

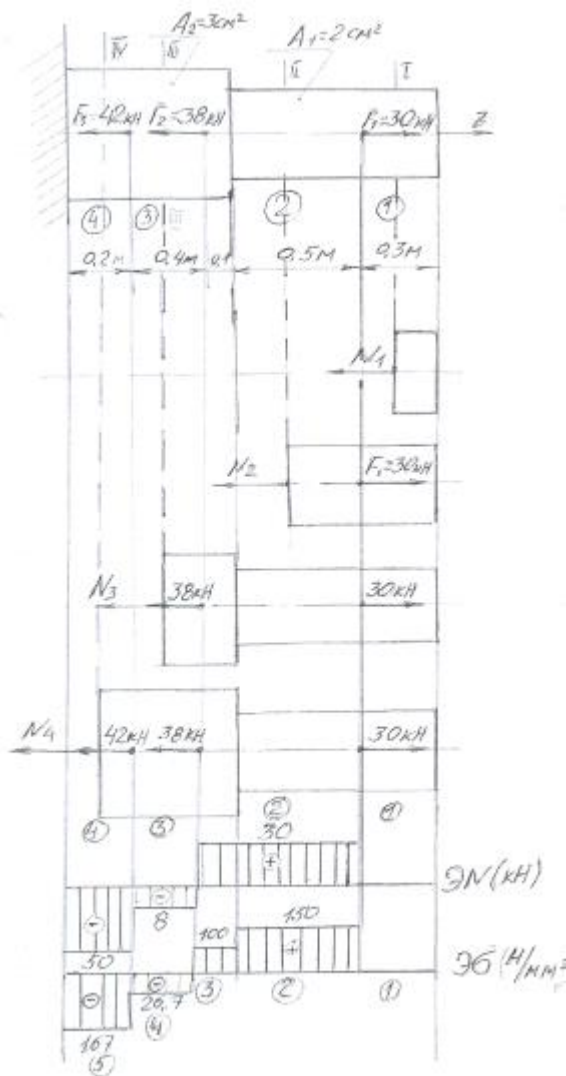
где E –модуль продольной упругости, характеризующий жесткость материала при растяжении.

Удлинение всего бруса определяется алгебраической суммой удлинений отдельных участков:

$$\Delta \ell = \sum \Delta \ell_i$$

Пример: Построить эпюры продольных сил и нормальных напряжений,

Определить удлинение свободного конца, если $E = 2 \cdot 10^5 \text{ н} / \text{мм}^2$



1. Определение величины продольных сил

на каждом участке, $N_1 = 0$

$N_2 = 30 \text{ кН};$

$N_3 = 30 - 38 = -8 (\text{кН});$

$N_4 = 30 - 38 - 42 = -50 (\text{кН})$

2. Построение ЭН по найденным значениям продольных сил.

3. Определение величины

напряжений на каждом участке

$$\sigma_1 = \frac{0}{2 \cdot 10^2} = 0;$$

$$\sigma_2 = \frac{30 \cdot 10^3}{2 \cdot 10^2} = 150 \text{ н} / \text{мм}^2$$

$$\sigma_3 = \frac{30 \cdot 10^3}{3 \cdot 10^2} = 100 \text{ н} / \text{мм}^2$$

$$\sigma_4 = \frac{-8 \cdot 10^3}{3 \cdot 10^2} = -26,7 \text{ н} / \text{мм}^2$$

$$\sigma_5 = \frac{-50 \cdot 10^3}{3 \cdot 10^2} = -167 \text{ н} / \text{мм}^2$$

4. Построение Эσ

5. Определение удлинений отдельных участков

$$\Delta \ell_1 = \frac{0 \cdot 0,3 \cdot 10^3}{2 \cdot 10^5} = 0$$

$$\Delta \ell_2 = \frac{150 \cdot 0,5 \cdot 10^3}{2 \cdot 10^5} = 0,375 \text{ мм}$$

$$\Delta \ell_3 = \frac{100 \cdot 0,1 \cdot 10^3}{2 \cdot 10^5} = 0,05 \text{ мм}$$

$$\Delta \ell_4 = \frac{-26,7 \cdot 0,4 \cdot 10^3}{2 \cdot 10^5} = -0,053 \text{ мм}$$

$$\Delta \ell_5 = \frac{-167 \cdot 0,2 \cdot 10^3}{2 \cdot 10^5} = -0,165 \text{ мм}$$

6. Удлинение бруса: $\Delta l = 0,375 + 0,05 - 0,053 - 0,167 = 0,16 (\text{мм})$

Ход выполнения работы.

1. Построить эпюру продольных сил:
 - 1.1 разбить базовую линию эпюры на участки с последующей их нумерацией от свободного конца;
 - 1.2. определить величину продольной силы на каждом участке;
 - 1.3. отложить полученные значения ординат и соединить их прямыми линиями, параллельно базовой линии;
2. Построить эпюру нормальных напряжений:
 - 2.1. разбить базовую линию эпюры на участки с последующей их нумерацией от свободного конца;
 - 2.2. определить величину нормальных напряжений на каждом участке;
 - 2.3. отложить полученные значения ординат и соединить их прямыми линиями, параллельно базовой линии.
3. Определить значения абсолютного удлинения на каждом участке.
4. Определить величину абсолютного удлинения всего бруса.
5. Ответить на контрольные вопросы.
6. Сформулировать вывод по работе

Контрольные вопросы.

1. Назовите внутренние силовые факторы (В.С.Ф.), возникающие в поперечном сечении бруса при растяжении?
2. Как определяется величина продольной силы в поперечном сечении?
3. Как определяется величина нормальных напряжений в любом поперечном сечении?
4. Какой линией изображаются эпюры продольных сил и нормальных напряжений?
5. В каких сечениях эпюра продольных сил и эпюра нормальных напряжений скачкообразно изменяют свое значение?

Отчет по выполнению практической работы

Практическая работа №3

Построение эпюр продольных сил и нормальных напряжений.

Определение абсолютного удлинения бруса.

Цель:

Задание: Построить эпюры продольных сил и нормальных напряжений, определить абсолютное удлинение бруса.

1.Схема нагружения:

2.Определение продольных сил на каждом участке и построение эпюры продольных сил.

3.Определение нормальных напряжений на каждом участке и построение эпюры нормальных напряжений.

4.Определение удлинений отдельных участков бруса.

5.Определение удлинения всего бруса.

6.Вывод по работе.

Лабораторная работа №3.

Испытание стального образца на кручение.

Цель: формирование умений по определению модуля поперечной упругости стали экспериментальным путем.

Оборудование: установка для испытания на кручение, образец, индикаторы, штангенциркуль.

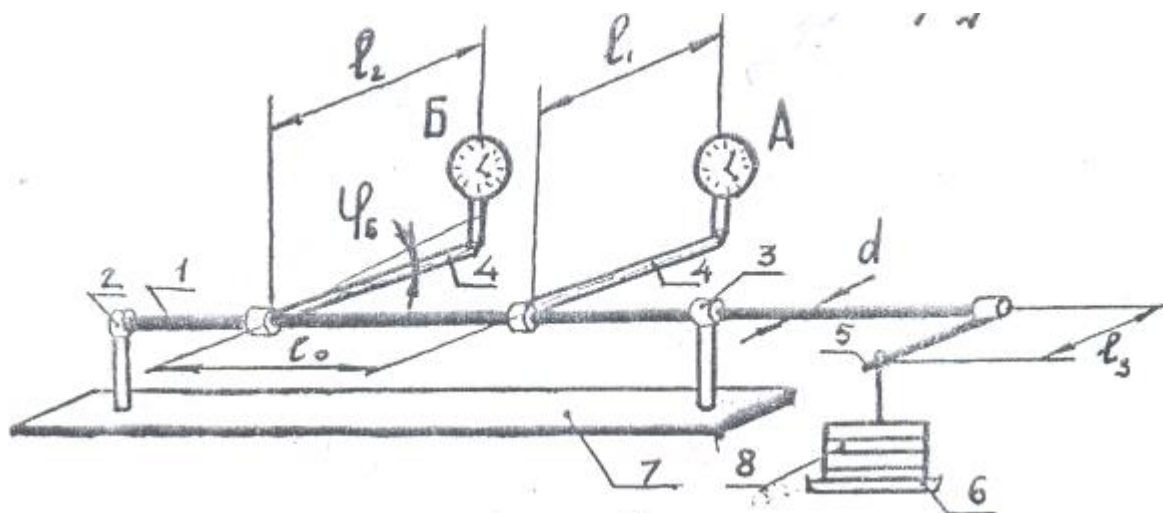
Умения: определять напряжения в конструкционных элементах (определять жесткость материала на лабораторном оборудовании)

Знания: методика расчетов элементов конструкций на жесткость (сущность модуля поперечной упругости материала)

Теоретический материал.

Модуль поперечной упругости – характеристика жесткости материала при сдвиге, т. е. способность сопротивляться упругим деформациям. При кручении возникает напряженное состояние, называемое «чистый сдвиг». Поэтому для определения величины модуля поперечной упругости необходимо опытным путем определить деформацию, возникающую при кручении, а именно угол закручивания φ_0 между двумя сечениями А и Б на определенной длине ℓ_0 , а затем рассчитать величину модуля поперечной упругости G . Табличное значение для стали $G = 0,8 \cdot 10^5 \text{ н/мм}^2$.

Для выполнения лабораторной работы используется следующая схема установки:



На подставке 7 установлены стойки 2 и 3 для крепления образца 1. В стойке 2 образец закреплен неподвижно, а через стойку 3 проходит свободно. На правом свободном конце образца неподвижно укреплен нагрузочный рычаг 5 и тарелка 6. Между стойками на образце укреплены два рычажка под индикаторы 4. С помощью гирь 8, помещаемых на тарелку, создается момент, закручивающий образец 6. Степень момента

$$\Delta M = \Delta F \cdot \ell_3, \text{ где } \Delta F - \text{степень нагрузки (вес гири).}$$

При закручивании образца концы рычажков под индикаторы перемещаются вверх на величину, равную показанию индикатора. Угол поворота рычажков соответствует углу поворота соответствующих сечений образца А и Б. В силу малости деформаций:

$$\operatorname{tg} \varphi_A \approx \varphi_A = \frac{\Delta A_{cp}}{\ell_0}, \text{ рад}$$

$$\operatorname{tg} \varphi_B \approx \varphi_B = \frac{\Delta B_{cp}}{\ell_0}, \text{ рад}$$

Угол закручивания образца на длине ℓ_0 между сечениями А и Б:

$$\Delta \varphi = \varphi_A - \varphi_B, \text{ рад.}$$

Модуль поперечной упругости может быть определен по формуле:

$$G = \frac{\Delta M \cdot \ell_0}{\Delta \varphi \cdot J_p} \cdot \frac{н}{мм^2},$$

где J_p – полярный момент инерции поперечного сечения:

$$J_p = \frac{\pi \cdot d^4}{32}, \text{ мм}^4$$

Ход выполнения работы.

1. Ознакомиться с устройством установки.
2. Произвести замер исходных данных: $d, \ell_0, \ell_1, \ell_2, \ell_3$.
3. Дать предварительную нагрузку $\Delta F = 10н$ и установить индикаторы на ноль.
4. С помощью гирь повторить нагружение образца ступенями $\Delta F = 10н$ трижды и записать соответствующие показания индикаторов А и Б.

5. Завершив нагружение , разгрузить образец, убедиться что показания индикаторов вернулись к нулевым отметкам (это указывает на то, что нагружение производилось в зоне упругих деформаций).
6. Определить угол закручивания $\Delta\varphi$ на длине ℓ_0 .
7. Вычислить величину модуля поперечной упругости G .
8. Определить погрешность опыта.
9. Ответить на контрольные вопросы.
10. Сформулировать вывод по работе.

Контрольные вопросы.

1. Какие свойства материала характеризует модуль поперечной упругости?
2. Сравните величину угла закручивания в сечениях А и Б.
3. Как изменится значение угла закручивания, если диаметр бруса увеличить вдвое?
4. Назовите физический смысл и единицы измерения полярного момента инерции.

Отчет по выполнению лабораторной работы.

Лабораторная работа №3

Испытание стального образца на кручение.

Цель:

Оборудование:

1. Схема установки:

2. Исходные данные:

$d =$; $\ell_0 =$; $\ell_1 =$; $\ell_2 =$; $\ell_3 =$;

число ступеней нагружения $n =$;

величина ступени нагружения $\Delta F =$

3. Таблица. Результаты опыта.

№ п/п	Нагрузка	Степень нагрузки	Степень момента	Показания индикаторов		Приращение показаний на степень нагружения	
				А,мм	Б,мм	ΔА,мм	ΔБ,мм
1				0	0		
2						ΔА ₁ =	ΔБ ₁ =
3						ΔА ₂ =	ΔБ ₂ =
4						ΔА ₃ =	ΔБ ₃ =

4. Среднее приращений показаний индикаторов:

$$\Delta A_{cp} = \frac{\Delta A_1 + \Delta A_2 + \Delta A_3}{3} =$$

$$\Delta B_{cp} = \frac{\Delta B_1 + \Delta B_2 + \Delta B_3}{3} =$$

5. Углы поворота сечений А и Б:

$$\varphi_A =$$

$$\varphi_B =$$

6. Угол закручивания на длине ℓ_0 :

$$\Delta\varphi =$$

7. Полярный момент инерции поперечного сечения образца:

$$J_p =$$

8. Модуль поперечной упругости:

$$G =$$

9. Погрешность опыта:

$$\Delta G = \frac{G_{таб} - G_{оп}}{G_{таб}} \cdot 100 \% =$$

10. Ответы на контрольные вопросы

11. Вывод по работе.

Практическая работа №4

Расчет бруса круглого поперечного сечения на прочность и жесткость при кручении.

Цель: Освоение методики расчетов на прочность и жесткость при кручении.

Умения: определять напряжения в конструктивных элементах (строить эпюру крутящих моментов, выполнять проверочный расчет на прочность при кручении))

Знания: методика расчета элементов конструкции на прочность при кручении (условие прочности при кручении, способы обеспечения прочности)

Теоретический материал.

Кручением называется такой вид нагружения, при котором в поперечном сечении элемента конструкции возникает только один внутренний силовой фактор – крутящий момент M_z .

Величина крутящего момента в любом поперечном сечении определяется алгебраической суммой скручивающих моментов, приложенных к оставшейся части. $M_z = \sum m_{i \text{ ост.ч}} (1)$. При определении крутящего момента в любом поперечном сечении используется метод сечений.

Скручивающий момент считается положительным, если он стремится повернуть оставшуюся часть по часовой стрелке при взгляде со стороны рассматриваемого сечения.

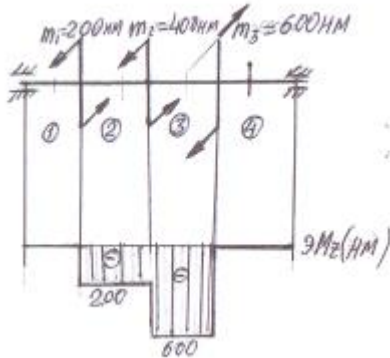
Эпюра крутящих моментов ($ЭM_z$) – график распределения крутящих моментов по длине бруса.

Правила построения $ЭM_z$:

- проводится ось эпюры параллельно оси Z ;
- ось эпюры разбивается на участки перпендикулярами, опущенными из точек приложения скручивающих моментов на ось;
- участки нумеруются;
- определяется на каждом участке величина крутящего момента (по ф. 1);

-строится ΣM_z в виде прямых линий, параллельных оси с ординатами в соответствии с определенными ранее значениями крутящих моментов

Пример построения ΣM_z



$$M_z = \sum m_{i \text{ ост.ч}}$$

$$M_{z1} = 0;$$

$$M_{z2} = -200 \text{ Нм};$$

$$M_{z3} = -200 - 400 = -600 \text{ Нм};$$

$$M_{z4} = -200 - 400 + 600 = 0$$

Сущность проверочного расчета на прочность при кручении заключается в определении максимальных напряжений в наиболее опасном сечении и в сравнении их с величиной допускаемых напряжений, т. е. проверить выполнение условия прочности на кручение.

$$\tau_{кр \max} = \frac{M_{z \max}}{W_p} \leq [\tau_{кр}]$$

где $M_{z \max}$ – наибольший крутящий момент, Нм

$[\tau_{кр}]$ – допускаемое касательное напряжения кручения, Н/мм²

W_p – полярный момент сопротивления поперечного сечения, мм³

$W_p = 0,1 d^3$ – для круглого поперечного сечения;

$W_p = 0,1 d^3 (1 - \alpha^4)$ – для кольцевого сечения

где $\alpha = \frac{d}{d_0}$ – коэффициент кольца

Сущность проверочного расчета элемента конструкции на жесткость при кручении заключается в определении максимального относительного угла закручивания и в сравнении его величины с допускаемым значением, т.е. проверяется выполнение условия

$$\text{жесткости: } \varphi_{0 \max} = \frac{M_{z \max}}{G \cdot I_p} \leq [\varphi_0],$$

где G – модуль поперечной упругости I_p – полярный момент инерции поперечного сечения:

-для круга $I_p = 0,1d^4, \text{мм}^4$;

-для кругового кольца $I_p = 0,1d^4(1-\alpha^4)$, где α - коэффициент кольца

$$\alpha = \frac{d_0}{d}$$

Задание к практической работе №4

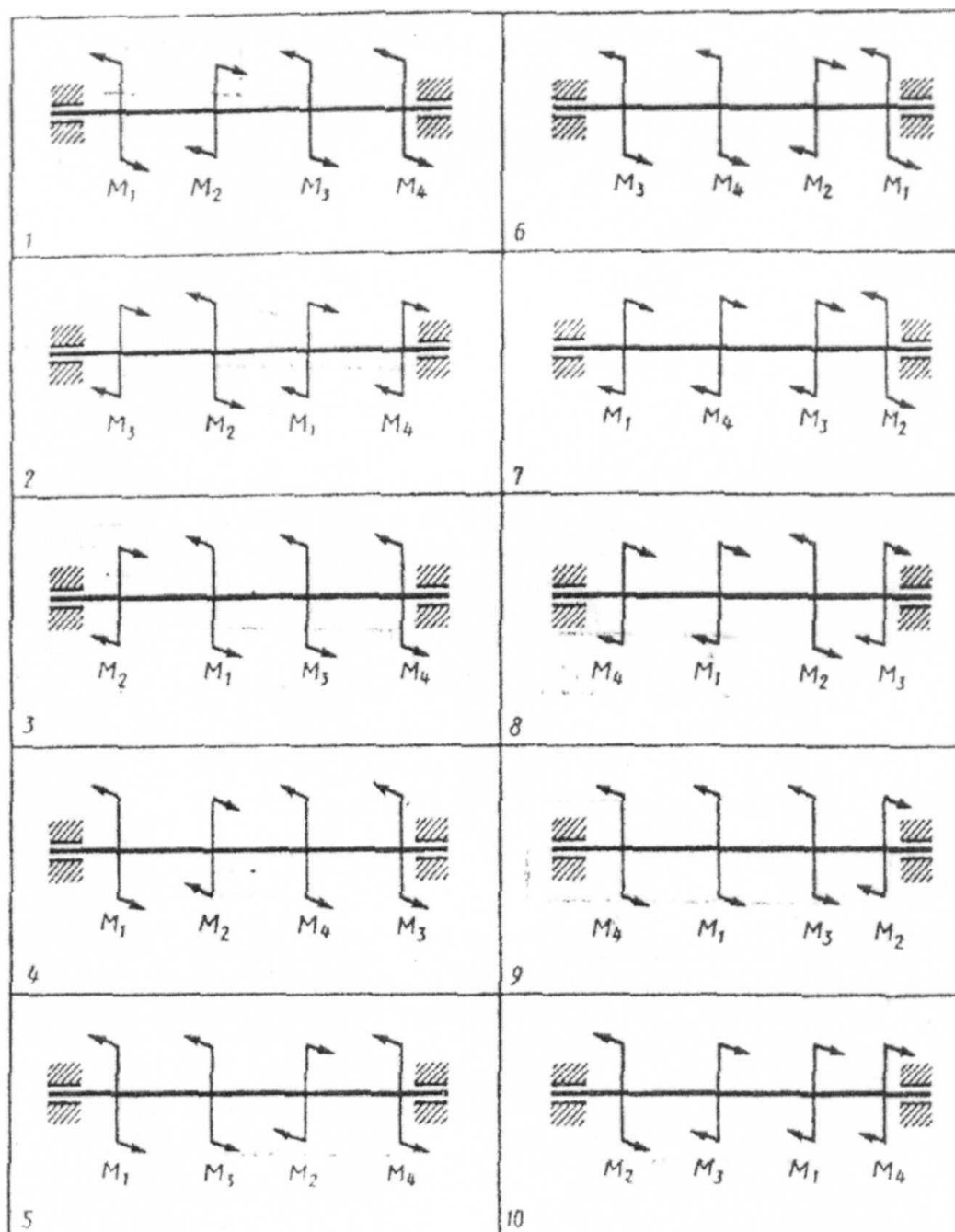
Проверить прочность и жесткость стального вала для схемы нагружения, соответствующей варианту. Проанализировать полученные результаты.

Варианты заданий к практической работе.

№ вариант а	Поперечное сечение	Размеры поперечного сечения, мм	№ схемы	Мощность, кВт			Угловая скорость $\omega, \text{с}^{-1}$	Допускаемое касательное напряжение $[\tau_k], \text{Н/мм}^2$	Допускаемый от-носительный угол закручивания $[\phi_0], \text{рад/м}$
				P_1	P_2	P_3			
1	круг	d=20	1	35	20	15	20	25	0,016
2		d=25	2	150	100	50	45		
3		d=30	3	40	25	20	25		
4		d=35	4	110	60	30	35		
5		d=40	5	40	15	25	30		
6	кольцо	d=45; d ₀ =40	6	130	90	40	45		
7		d=55; d ₀ =48	7	100	65	25	35		
8		d=64; d ₀ =56	8	90	45	20	20		
9		d=75; d ₀ =65	9	120	30	30	20		
10		d=70; d ₀ =60	10	80	55	35	25		
11	круг	D=48	1	110	50	40	20	20	0.02
12		d=58	2	90	65	25	30		
13		d=65	3	65	35	20	25		
14		d=38	4	140	110	60	45		
15		d=45	5	120	80	40	35		
16		d=56	6	15	10	35	16		
17		d=34	7	75	80	25	40		
18		d=52	8	65	55	25	20		
19		d=65	9	45	50	35	23		
20		d=48	10	80	65	45	30		
21	все кольца	D=45 d=38	1	50	40	30	28	30	0.022
22		D=68 d=60	2	70	60	40	25		
23		d=75; d=68	3	55	40	18	32		

24	d=85; d=78	4	65	55	35	35
25	d=56; d=50	5	40	30	30	16
26	d=86; d=76	6	100	18	50	20
27	d=80; d=75	7	90	25	40	20
28	d=90; d=84	8	65	160	80	30
29	d=65; d=54	9	42	75	50	15
30	d=64; d=58	10	35	75	40	20

Таблица 2. Схемы нагружения.



1. Определить величину скручивающих моментов

$$m = \frac{P \cdot 10^3}{\omega}, \text{ Нм}$$

где P – мощность, кВт

ω – угловая скорость, с^{-1}

2. Определить уравнивающий момент из условия равновесия:

$$\sum m_{\text{из ост. ч.}} = 0$$

3. Используя метод сечений построить эпюру крутящих моментов M_z .

4. Для наиболее опасного участка вала (см. эпюру крутящих моментов) определить максимальные напряжения кручения в поперечном сечении.

5. Полученное значение напряжения сравнить с допускаемым напряжением и сделать вывод о прочности.

6. Проверить выполнения условия жесткости и сделать вывод об обеспечении жесткости.

7. В случае невыполнения одного из условий предложить возможные варианты их выполнения.

8. Ответить на контрольные вопросы.

9. Сформулировать вывод по работе.

Контрольные вопросы.

1. Какие внешние нагрузки способны вызвать кручение?
2. Назовите внутренний силовой фактор, возникающий при кручении. Как определяется его величина и знак в любом поперечном сечении?
3. Как проверить правильность построения эпюры крутящих моментов?
4. Сущность проверочных расчетов на прочность и жесткость при кручении?
5. Назовите геометрические характеристики жесткости и прочности поперечного сечения при кручении.

Отчет по выполнению практической работы.

Практическая работа №4.

Расчет бруса круглого поперечного сечения на прочность и жесткость при кручении

Цель:

Исходные данные

Схема нагружения

1. Определение величины скручивающих моментов.
2. Определение величины уравнивающего момента.
3. Построение эпюры крутящих моментов и определение положения наиболее опасного сечения.
4. Определение величины максимальных напряжений кручения.
5. Вывод об обеспечении прочности.
6. Проверка жесткости наиболее опасного сечения.
7. Вывод об обеспечении жесткости.
8. Ответы на контрольные вопросы.
9. Вывод по работе.

Практическая работа №5.

Расчет на прочность балок, изготовленных из пластичных материалов

Цель: освоение методики прочностных расчетов на прочность при изгибе

Умения:- определять напряжения в конструктивных элементах (строить эпюры изгибающих моментов, проводить проверочные расчеты при изгибе)

Знания: методика расчета элементов конструкций на прочность (правила построения и контроль эпюр изгибающих моментов, условия прочности при изгибе)

Теоретический материал.

Изгиб – это такой вид нагружения бруса, при котором в его поперечных сечениях возникают изгибающие моменты. Изгиб, при котором в поперечных сечениях кроме изгибающих моментов возникают и поперечные силы, называется *поперечным*; если поперечные силы не возникают, то изгиб называется *чистым*.

Величина поперечной силы в любом поперечном сечении определяется алгебраической суммой внешних сил, приложенных к оставшейся части:

$$Q = \sum F_{i \text{ ост.ч.}}$$

Правило знаков поперечных сил: если внешняя сила стремится поворачивать оставшуюся часть вокруг рассматриваемого сечения по часовой стрелке, то ей приписывается знак плюс, если против часовой стрелки – знак минус.

Изгибающий момент в произвольном поперечном сечении численно равен алгебраической сумме моментов внешних сил, приложенных к оставшейся части относительно рассматриваемого сечения:

$$M = \sum M_{\text{сеч}}(F_{i \text{ ост. ч.}})$$

Правило знаков изгибающих моментов: (при мысленном закреплении в рассматриваемом сечении), изгибающему моменту приписывается знак плюс, если внешняя нагрузка изгибает оставшуюся часть выпуклостью вниз, если выпуклостью вверх – то знак минус.

Правила построения эпюр поперечных сил:

1. На участке, нагруженном равномерно распределенной нагрузкой, эпюра изображается прямой линией, наклоненной к оси балки.
2. На участке, свободном от действия равномерно распределенной нагрузки, эпюра- прямая линия, параллельная оси.
3. Поперечная сила скачкообразно изменяет свое значение в сечении, в котором приложена сосредоточенная сила, величина скачка равна величине приложенной силы.
4. В концевом сечении поперечная сила равна нулю, если не приложена сосредоточенная сила (активная или реактивная).

Правила построения эпюр изгибающих моментов:

1. На участке, нагруженном равномерно распределенной нагрузкой, эпюра изображается квадратичной параболой, обращенной навстречу нагрузке.
2. На участке, свободном от действия равномерно распределенной нагрузки, эпюра – наклонная прямая.
3. Изгибающий момент скачкообразно изменяет свое значение в сечении, в котором приложен сосредоточенный момент, величина скачка равна величине приложенного момента
4. В концевом сечении изгибающий момент равен нулю, если не приложен внешний сосредоточенный момент. Если же в концевом сечении приложена пара сил, то изгибающий момент равен моменту приложенной пары.
5. На участке действия равномерно распределенной нагрузки в точке, где эпюра поперечных сил плавно переходит через ноль, на эпюре изгибающих возникает экстремум.

Условие прочности для пластичных балок

$$\sigma_{\max} = \frac{M_{x\max}}{W_x} \leq [\sigma]$$

Осей момент сопротивления для различных сечений:

- для круга $W_x = 0,1 \cdot d^3$
- для кругового кольца $W_x = 0,1 \cdot d^3(1-\alpha^4)$
- для прямоугольника $W_x = \frac{bh^2}{6}$

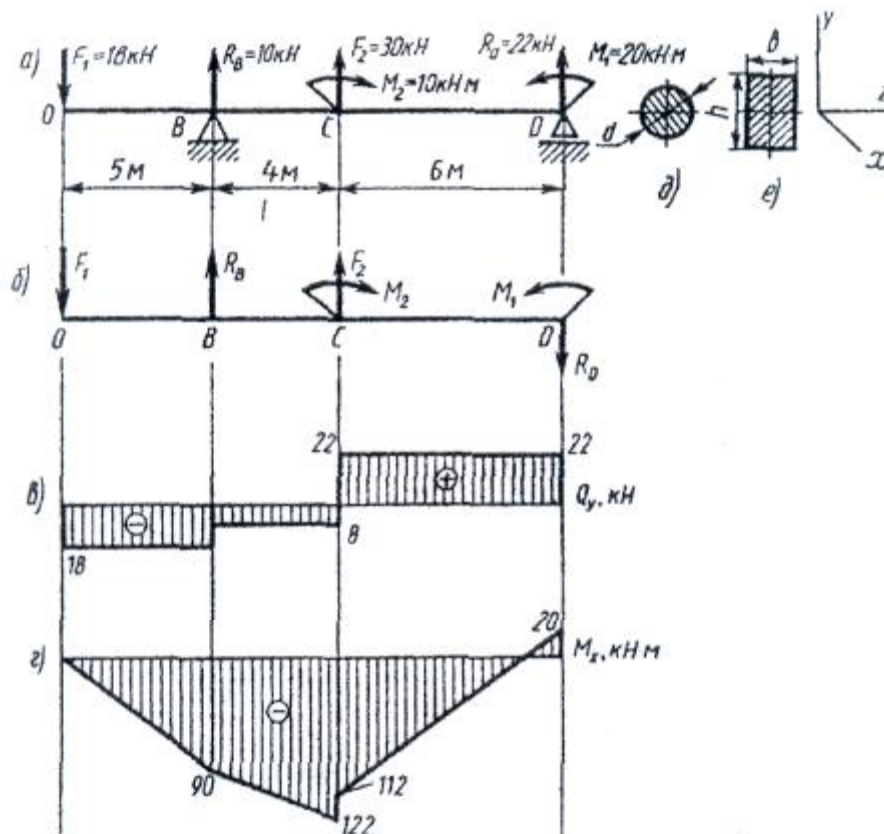
р

р

а

Пример расчета

Проверить прочность балки для двух вариантов поперечного сечения: круга и прямоугольника, если: $[\sigma] = 160$ МПа, $d = 100$ мм, $h = 200$ мм, $b = 140$ мм.



1. Определим опорные реакции и осуществляем проверку найденных значений:

$$\sum M_D = 0; -F_1 \cdot OD + R_B \cdot BD + M_2 + F_2 \cdot CD - M_1 = 0 \quad (1)$$

Решая уравнение (1) получим $R_B = 10$ кН.

$$\sum M_B = 0; -F_1 \cdot OB - R_D \cdot BD - F_2 \cdot BC + M_2 - M_1 = 0 \quad (2)$$

Из уравнения (2) $R_D = -22$ кН

Т.к. реакция R_D получилась со знаком минус, то изменяем ее первоначальное направление на противоположное. Истинное направление реакции R_D — вниз.

Проверка: $\sum F_{iy} = -F_1 + R_B + F_2 - R_D = -18 + 10 + 30 - 22 = 0$.

Уравнение равновесия статики $\sum F_{iy} = 0$ выполняется, следовательно реакции опор определены верно. При построении эпюр используем только истинные направления реакций опор.

2. Выделим на балке характерные точки: О, В, С, Д.

3. Определяем в характерных точках значения поперечной силы Q_y и строим эпюру поперечных сил слева направо: $Q = \sum F_{i \text{ ост.ч.}}$

$$Q_{y0} = -F_1 = -18 \text{ кН};$$

$$Q_{yB}^{\text{слева}} = -18 \text{ кН}; \quad Q_{yB}^{\text{справа}} = -18 + 10 = -8 \text{ (кН)};$$

$$Q_{yC}^{\text{слева}} = -18 + 10 = -8 \text{ (кН)}; \quad Q_{yC}^{\text{справа}} = -18 + 10 + 30 = 22 \text{ (кН)};$$

$$Q_{yD}^{\text{слева}} = -18 + 10 + 30 = 22 \text{ (кН)}; \quad Q_{yD}^{\text{справа}} = -18 + 10 + 30 - 22 = 0$$

4. Определяем в характерных точках значения изгибающего момента M_x , и строим эпюру изгибающих моментов слева направо:

$$M_{x0} = 0; \quad M_{xB} = -18 \cdot OB = -18 \cdot 5 = -90 \text{ кНм};$$

$$M_{xC}^{\text{справа}} = -F_1 \cdot OC + R_B \cdot BC + M_2 = -18 \cdot 9 + 10 \cdot 4 + 10 = -112 \text{ (кН м)};$$

$$M_{xC}^{\text{слева}} = -F_1 \cdot OC + R_B \cdot BC = -18 \cdot 9 + 10 \cdot 4 = -122 \text{ (кН м)}$$

$$M_{xD}^{\text{слева}} = -F_1 \cdot OD + R_B \cdot BD + M_2 + F_2 \cdot CD = -18 \cdot 15 + 10 \cdot 10 + 10 + 30 \cdot 6 = 20 \text{ (кНм)}$$

$$M_{xD}^{\text{справа}} = -F_1 \cdot OD + R_B \cdot BD + M_2 + F_2 \cdot CD - M_1 = -18 \cdot 15 + 10 \cdot 10 + 10 + 30 \cdot 6 - 20 = 0$$

5. Проверка прочности наиболее опасного поперечного сечения из условия

$$\text{прочности на изгиб: } \sigma_{\text{MAX}} = \frac{M_{\text{MAX}}}{W_x} \leq [\sigma]$$

5.1. сечение – прямоугольник

Определим осевой момент сопротивления прямоугольного поперечного

сечения: $W_x = \frac{b \cdot h^2}{6} = \frac{140 \cdot 200^2}{6} = 933333 (\text{мм}^3)$ и проверим прочность:

$$\sigma_{\text{MAX}} = \frac{M_{\text{MAX}}}{W_x} = \frac{122 \cdot 10^6}{933333} = 131 \text{ МПа} \leq [\sigma] = 160 \text{ МПа}$$

Прочность прямоугольного сечения обеспечена

5.2. сечение – круг:

Используя формулу $W_x = 0,1 d^3 = 0,1 \cdot 100^3 = 100000 (\text{мм}^3)$ проверим

прочность круглого поперечного сечения

$$\sigma_{\text{MAX}} = \frac{M_{\text{MAX}}}{W_x} = \frac{122 \cdot 10^6}{10^5} = 1220 (\text{МПа}) > [\sigma] = 160 \text{ МПа}$$

Прочность круглого поперечного сечения не обеспечена.

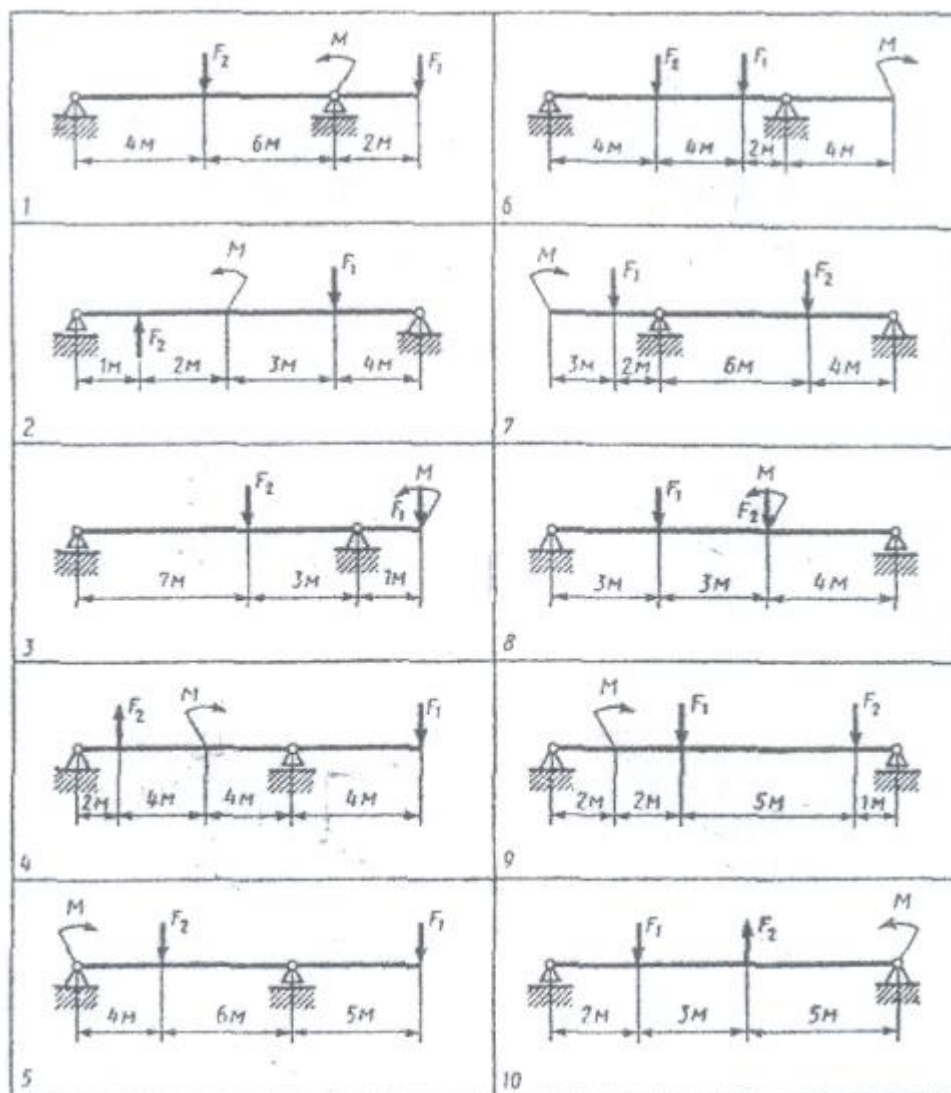
Задание к практической работе:

Проверить прочность поперечного сечения балки. В случае не выполнения условия прочности предложить возможные варианты обеспечения прочности.

Варианты заданий к практической работе.

№ вар	№ схемы	Внешняя нагрузка			Поперечное сечение	Допускаемое напряжение, $[\sigma], \text{Н/мм}^2$
		$F_1, \text{кН}$	$F_2, \text{кН}$	$M, \text{кНм}$		
1	1	20	10	13	Круг $d=80 \text{ мм}$	120
2	2	14	5	8		
3	3	5	20	4		
4	4	10	15	2		
5	5	20	1	2		
6	6	3	2	10		
7	7	5	2	6		
8	8	1	2,5	2		
9	9	2	4	1		
10	10	6,5	4	2		
11	1	12	8	20	круговое кольцо $d=60 \text{ мм}$ $d_0 = 45 \text{ мм}$	160
12	2	14	5	8		
13	3	12	20	30		
14	4	1	6	8		
15	5	15	2	3		
16	6	5	4	8		
17	7	8	1	4		
18	8	4	3	10		
19	9	5	8	10		
20	10	15	4	2		
21	1	12	20	40	прямоугольник $h = 80 \text{ мм}$ $b = 40 \text{ мм}$	150
22	2	10	8	12		
23	3	4	18	3		
24	4	15	12	6		
25	5	3	5	8		
26	6	4	7	1		
27	7	8	4	12		
28	8	20	8	2		
29	9	4	2,5	6		
30	10	12	3	10		

Схемы нагружения.



Ход выполнения работы.

1. Связи заменить реакциями связей.
2. Определить реакции связей, составив уравнения равновесия для плоской произвольной системы сил.
3. Выполнить проверку правильности определенных реакций.
4. Определить вид эпюры поперечных сил на каждом участке в зависимости от внешней нагрузки, вычислить величину поперечных сил в характерных точках и построить эпюру поперечных сил.
5. Определить вид эпюры изгибающих моментов на каждом участке в

зависимости от внешней нагрузки, вычислить величину изгибающих моментов в характерных точках и построить эпюру изгибающих моментов.

6. Определив положение наиболее опасного сечения (по эпюре изгибающих моментов) выполнить проверочный расчет поперечного сечения.

7. Проанализировать полученный результат.

8. Ответить на контрольные вопросы.

9. Сформулировать вывод по практической работе.

Контрольные вопросы:

1. Какие внутренние силовые факторы возникают в поперечном сечении при поперечном изгибе?
2. Назовите формулы для определения поперечной силы и изгибающего момента в любом поперечном сечении
3. В каких характерных сечениях возникают скачки на эпюре поперечных сил? на эпюре изгибающих моментов
4. Как определить величину поперечной силы и изгибающего момента и в концевом сечении?
5. В чем заключается сущность проверочного расчета на прочность при изгибе?

Отчет по выполнению практической работы.

Практическая работа №5.

Расчет на прочность балок, изготовленных из пластичных материалов

Цель:

Схема нагружения:

Исходные данные:

1. Определение реакций связей.
2. Проверка правильности определенных реакций.

3. Определение величины поперечных сил в характерных точках и построение эпюры поперечных сил.
4. Определение величины изгибающих моментов в характерных точках и построение эпюры изгибающих моментов.
5. Определение положения наиболее опасного сечения.
6. Выполнение проверочного расчета балки.
7. Анализ полученного результата.
8. Ответы на контрольные вопросы.
9. Вывод по практической работе.

Практическая работа №6.

Выбор электродвигателя. Кинематический и силовой расчет привода.

Цель: Освоение методики кинематического и силового расчета многоступенчатого привода.

Умения: производить расчеты механических передач (определять кинематические и силовые характеристики механических передач и многоступенчатого привода);

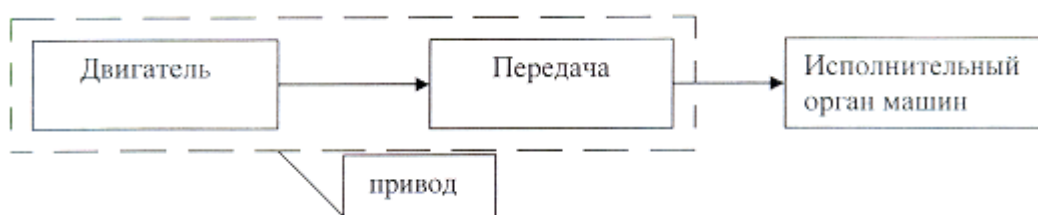
-читать кинематические схемы (определять виды механических передач на кинематической схеме привода)

Знания: - виды механизмов, их кинематические и динамические характеристики (условное обозначение механических передач на схемах);

-основы расчетов механических передач (формулы определения передаточных отношений, частоты вращения угловых скоростей, мощности и вращающих моментов)

Теоретический материал

Большинство современных машин создаются по схеме:



Механическая передача – механизм, служащий для передачи энергии на расстояние. Функции передачи: согласование скоростей исполнительных органов со скоростью двигателя; регулирование и реверсирование скорости исполнительного механизма, преобразование вращательного движения двигателя в поступательное движение исполнительного органа машины, приведение в движение нескольких исполнительных механизмов одновременно от одного двигателя.

В каждой передаче различают ведущее звено (передающее движение) и ведомое (приводимое в движение от ведущего). Передача, состоящая из нескольких пар ведущего и ведомого звеньев, называется многоступенчатой.

Механическая передача имеет ряд кинематических и силовых характеристик

К кинематическим характеристикам механической передачи относятся:

угловая скорость ω , с^{-1} ; частота вращения n , мин^{-1} ;

окружная скорость V , м/с, передаточное отношение u .

Передаточное отношение – безразмерная величина, показывающее во сколько раз передача изменяет скорость вращения

Передача, понижающая скорость ($u > 1$), называется редуктором. Для многоступенчатой передачи

$$U = u_1 \cdot u_2 \cdot \dots \cdot u_n$$

где u_1, \dots, u_n – передаточные отношения отдельных ступеней.

К силовым характеристикам относятся:

- мощность P , Вт

$$P = M \cdot \omega$$

- вращающий момент M , Н·м

$$M = P / \omega$$

-коэффициент полезного действия многоступенчатой передачи

$$\eta = \eta_1 \cdot \eta_2 \cdot \dots \cdot \eta_n$$

где η_1, \dots, η_n - КПД каждой кинематической пары (зубчатой, ременной, цепной) а также других звеньев привода (подшипников,) и т. д.

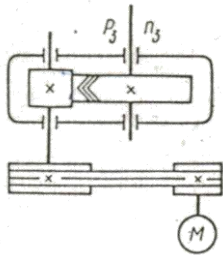
Задание к практической работе:

для заданного привода: - назвать элементы кинематической схемы;

- выбрать электродвигатель;

- выполнить кинематический и силовой расчет привода.

Варианты заданий к практической работе.

№п/п	Мощность на выходе привода, $P_{\text{вых}}$, кВт	Частота вращения выходного вала привода $n_{\text{вых}}$, мин ⁻¹	Кинематическая схема привода
1	4,6	130	
2	3,2	118	
3	1,8	80	
4	3,4	140	
5	2,5	100	

6	4,5	95	
7	2,5	60	
8	1,7	120	
9	2,3	130	
10	3,3	80	
11	4,6	120	
12	3,3	100	
13	4,5	100	
14	1,8	90	
15	2,5	85	
16	1,7	112	
17	3,2	160	
18	4,5	110	
19	4,4	150	
20	5,2	130	
21	4,3	40	
22	3,4	50	
23	4,5	30	
24	6	30	
25	3,5	50	
26	2,5	100	
27	4,6	80	
28	1,8	140	
29	3,4	120	
30	2,5	80	

Ход выполнения работы

1. Выполнить кинематическую схему в соответствии с вариантом и назвать все элементы схемы

2. Выбрать электродвигатель.

2.1. Определить КПД привода

$$\eta = \eta_{\text{ц}}^a \cdot \eta_{\text{р}}^b \cdot \eta_{\text{з}}^c \cdot \eta_{\text{п}}^d, (1)$$

где $\eta_{\text{ц}}$, $\eta_{\text{р}}$, $\eta_{\text{з}}$, $\eta_{\text{п}}$ – КПД соответственно цепных, ременных, зубчатых, передач, пар подшипников привода

a, b, c, d – количество соответственно цепных, ременных, зубчатых, пар подшипников в приводе.

Примечание: составляющие формулы (1) определяются в зависимости от кинематической схемы привода.

2.2. Определить требуемую мощность двигателя, кВт

где $P_{\text{вых}}$ – заданная мощность на выходе привода.

2.3. Определить возможное передаточное отношение привода

$$U_{\text{воз}} = u_{\text{з}} \cdot u_{\text{р}} \cdot u_{\text{ц}}, (2)$$

где $u_{\text{з}}$ – передаточное отношение зубчатой передачи; /1, с 7/

$u_{\text{р}}$ – передаточное отношение ременной передачи; /1, с 7/

$u_{\text{ц}}$ – передаточное отношение цепной передачи; /1, с 7/

Примечание: составляющие формулы (2) определяются в зависимости от кинематической схемы привода.

2.4. Определить возможную частоту вращения вала двигателя

$$n_{\text{возм}} = n_{\text{вых}} \cdot i_{\text{возм}}$$

2.5. Выбрать стандартный электродвигатель /1, с 390/

Примечание: При выборе двигателя необходимо следовать рекомендациям:

- $P_{\text{дв}} > P_{\text{трдв}}$ (допустимая перегрузка до 5%)

- частоту вращения двигателя необходимо принимать таким образом, чтобы передаточные отношения передач привода оказались наиболее рациональными.

- необходимо выбрать следующие характеристики двигателя:

- $P_{\text{дв}}$, кВт /1, с 390/

- $n_{\text{дв}}$, мин⁻¹

3. Выполнить кинематический расчет привода

3.1. Определить передаточное отношение привода

3.2. Разбить передаточное отношение по ступеням

3.2.1. Назначить передаточное отношение зубчатой передачи (u_p) в соответствии:

с ГОСТ 2185-66 для зубчатых передач /1, с 38/

3.2.2. Рассчитать передаточное отношение открытой передачи (ременной или цепной)

$$u_{цп}=u/u_{зп} \quad \text{или} \quad u_{рп}=u/u_{зп}$$

3.3. Определить частоту вращения валов привода n , мин-1 с учетом кинематической схемы и значений передаточных отношений механических передач привода.

3.4. Определить угловые скорости валов привода, с⁻¹

$$\omega = \pi n / 30$$

4. Выполнить силовой расчет привода

4.1. Определить мощность на валах привода, кВт (с учетом величины

$P_{трдв}$ и потерь мощности в тех элементах привода, которые расположены на пути передачи мощности от двигателя до рассматриваемого вала).

$$P = P_{трдв} \cdot \eta, \text{ кВт}$$

4.2. Определить величину вращающих моментов на валах привода,

$$M = P \cdot 103 / \omega, \text{ нм}$$

5. Ответить на контрольные вопросы.

6. Сформулировать вывод по работе.

Контрольные вопросы.

1. Перечислить кинематические характеристики механической передачи.

3. Назовите физический смысл передаточного отношения и формулы для его определения через кинематические и геометрические параметры ведущего и ведомого элементов.

4. Как определяется передаточное отношение многоступенчатого привода?

5. Выберите соотношение между геометрическими, кинематическими и силовыми параметрами ведущего и ведомого элементами зубчатого редуктора:

а) $u > 1$ б) $z_1 > z_2$ в) $w_1 > w_2$ г) $P_1 > P_2$ д) $M_1 > M_2$

$u < 1$ $z_1 < z_2$ $w_1 < w_2$ $P_1 < P_2$ $M_1 < M_2$

6. Перечислите силовые характеристики механической передачи.

7. Назовите физический смысл КПД и формулу его определения для механического привода.

Отчет по выполнению практической работы

Практическая работа №6.

Выбор электродвигателя. Кинематический и силовой расчет привода.

Цель:

1. Кинематическая схема привода.

2. Исходные данные: $P_{\text{вых}} =$, кВт
 $n_{\text{вых}} =$, мин-1

3. Выбор электродвигателя.

3.1. Определение КПД привода

3.2. Определение требуемой мощности двигателя

3.3. Определение возможного передаточного отношения привода

3.4. Определение возможной частоты вращения вала двигателя

3.5. Выбор стандартного электродвигателя

4. Кинематический расчет привода.

4.1. Фактическое передаточное отношение привода

4.2. Разбивка передаточного отношения по ступеням

4.3. Частота вращения валов привода, мин-1

4.4. Угловая скорость валов привода, с-1

5. Силовой расчет привода.

5.1. Мощность на валах привода, кВт

5.2. Вращающий момент на валах привода, нм

6. Ответы на контрольные вопросы.

7. Вывод по работе.

Литература:

С. А. Чернавский, К. Н. Боков и др. «Курсовое проектирование деталей машин» М. Машиностроение, 2013, 415 стр.

Практическая работа №7.

Расчет геометрических размеров зубчатых колес по их замерам

Цель: формирование умений замера и расчета геометрических размеров, определения контролируемых параметров и выполнения эскиза зубчатого колеса.

Оснащение: Зубчатые колеса, штангенциркули.

Умения: производить расчеты механических передач (определять геометрические размеры зубчатых колес)

Знания: основы расчетов механических передач (формулы определения геометрических размеров зубчатых колес)

Теоретический материал.

Зубчатые колеса являются элементами самой распространенной механической передачей- зубчатой с эвольвентным рабочим профилем зуба.

К основным геометрическими параметрами эвольвентного зубчатого зацепления относятся:

-модуль зацепления m - величина, пропорциональная шагу зацепления p по делительному цилиндру: $m = \frac{p}{\pi}$, величина модуля согласуется со

стандартом; зубчатые колеса, находящиеся в зацеплении, имеют одинаковый модуль;

-делительный диаметр d – диаметр делительной окружности, условно делящая высоту зуба на головку и ножку:

$$d = m \cdot z,$$

где z – число зубьев зубчатого колеса;

-диаметр окружности выступов d_a - диаметр окружности, проходящей по вершинам зубьев:

$$d_a = m \cdot z + 2m$$

-диаметр окружности впадин d_f –диаметр окружности, проходящей по основанию зубьев:

$$d_f = m \cdot z - 2,5 m ;$$

-высота головки зуба h_a - высота зуба, ограниченная окружностью выступов и делительной окружностью:

$$h_a = m;$$

-высота ножки зуба h_f - высота зуба, ограниченная окружностью впадин и делительной окружностью:

$$h_f = 1,25m$$

-высота зуба h складывается из высоты головки и высоты ножки зуба:

$$h = 2,25m$$

Задание к практической работе :

- замерить размеры зубчатого колеса: диаметр выступов, ширину;
- подсчитать число зубьев;
- рассчитать геометрические и контролируемые параметры зубчатого колеса;
- выполнить эскиз зубчатого колеса с простановкой основных размеров.

Ход выполнения практической работы

1. Подсчитать число зубьев зубчатого колеса.

2. Замерить штангенциркулем размеры:

- диаметр выступов d_a
- ширину зубчатого венца b

3. Результаты измерений занести в таблицу 1

Таблица 1. Результаты измерений

Z	d_a , мм	b , мм

4. Рассчитать геометрические размеры зубчатого колеса:

- 4.1 модуль зацепления m (округлить до стандартного значения);
- 4.2 делительный диаметр d ;
- 4.3 диаметр выступов d_a ;
- 4.4 диаметр впадин d_f
- 4.5 высоту головки зуба h_a
- 4.6 высоту ножки зуба h_f

4.7 высоту зуба h

5. Результаты расчетов занести в таблицу 2.

Таблица 2. Расчетные размеры зубчатого колеса, мм

m	d	da	df	ha	hf	h

6. Рассчитать контролируемые параметры зубчатого колеса:

5.1. число зубьев на длине общей нормали

$$n = 0.1 lz + 0.6 \text{ (округлить до целого числа)}$$

5.2. длину общей нормали

$$W = m [1.476 (2n - 1) + 0.0139z] \text{ (с точностью до 0.01)}$$

5.3. величину постоянной хорды зуба

$$Sc = 1,386m \text{ (округлить до 0.01)}$$

5.4. высоту до постоянной хорды

$$he = 0.7476m \text{ (округлить до 0.01)}$$

6. Выполнить эскиз зубчатого колеса, проставить размеры и заполнить таблицу на эскизе зубчатого колеса.

7. Ответить на теоретические вопросы.

8. Сделать вывод о погрешности измерений

$$\Delta = \frac{da_{расч} - da_{изм}}{da_{расч}} 100\%$$

8. Сформулировать вывод по работе.

Контрольные вопросы.

1. Какой параметр определяет величину всех геометрических размеров зубчатого колеса?

2. При каком основном условии два зубчатых колеса могут быть введены в зацепление?

3. Сравните высоту головки и ножки зуба.

4. Запишите формулы для определения делительного диаметра, диаметров выступов и впадин цилиндрического прямозубого колеса.

Отчёт по выполнению практической работы

Практическая работа №7

Расчет геометрических размеров зубчатых колес по их замерам.

Цель:

Оснащение:

1. Результаты измерений

Таблица 1. Результаты измерений

Z	da, мм	b, мм

2. Расчет геометрических размеров

2.1. модуль зацепления

2.2. делительный диаметр

2.3. диаметр выступов

2.4. диаметр впадин

2.5. высота головки зуба

2.6. высота ножки зуба

2.7. высота зуба

3. Результаты вычислений (табл. 2)

Таблица 2. Расчетные размеры зубчатого колеса, мм

m	d	da	df	ha	hf	h

4. Вывод о погрешности измерений

5. Расчет контролируемых параметров
6. Эскиз зубчатого колеса.
7. Ответы на контрольные вопросы.
8. Вывод по работе

Литература

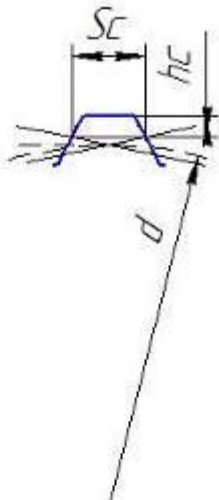
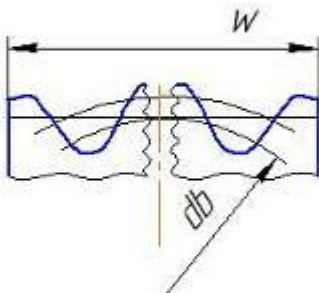
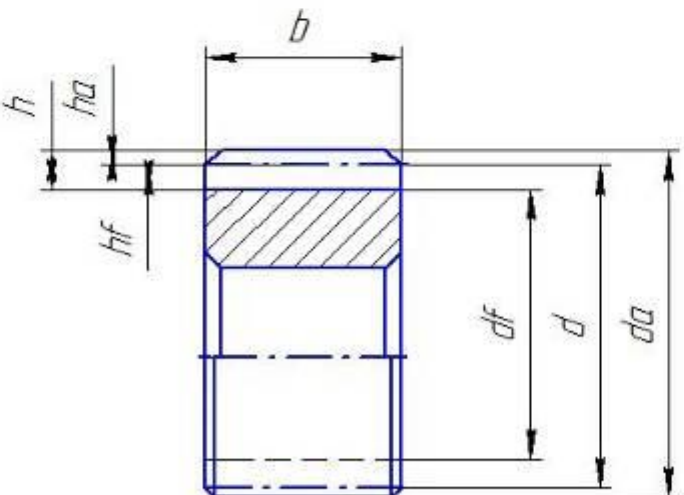
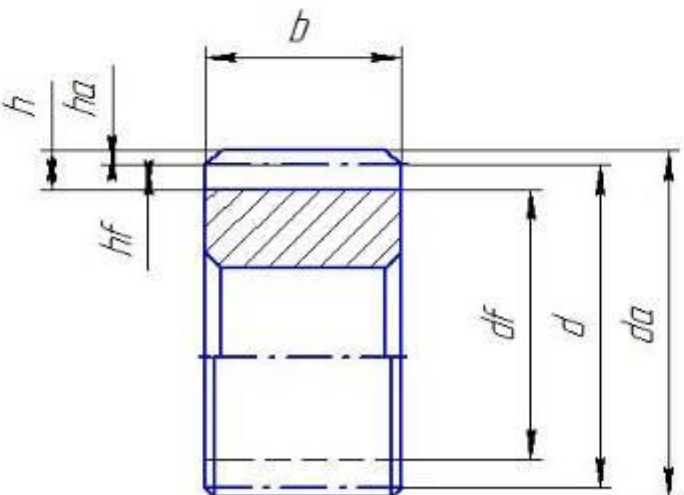
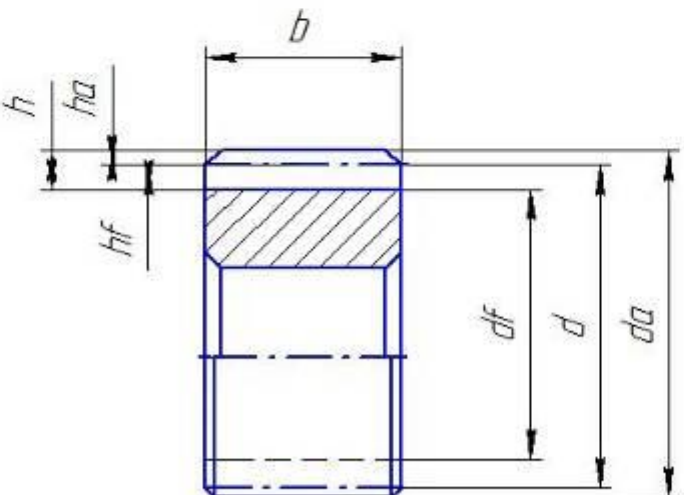
Основные источники

1. Бахолдин, А.М. Техническая механика. Сопротивление материалов. (теория и практика) [Электронный ресурс] : учебное пособие / А.М. Бахолдин, О.М. Болтенкова, О.Ю. Давыдов. — Электрон. дан. — Воронеж: ВГУИТ, 2013. — 172 с. — Режим доступа: <https://e.lanbook.com/book/72915>

Дополнительные источники

2. Методические рекомендации по организации внеаудиторной самостоятельной работы по дисциплине "Техническая механика" для специальности 22.02.03 Литейное производство черных и цветных металлов (базовая подготовка) [Текст] / Г.Н. Шичкина; ЮУрГТК. - Челябинск: РИО, 2018. - 39 с.

Приложение 1

		Модуль		<i>m</i>	3,5
		Число зубьев		<i>z</i>	24
		Нормальный исходный контур		-	ГОСТ13755-81
		Угол наклона зубьев		β	0°
		Направление линии зуба		-	прямой
		Коэффициент смещения		<i>x</i>	0
		Делительный диаметр		<i>d</i>	84
		Степень точности ГОСТ1643-81		-	
		Длина общей нормали		<i>W</i>	26,998
		Постоянная хорда зуба		<i>Sc</i>	4,85
		Высота до постоянной хорды		<i>hc</i>	2,62
Изд. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инд. № дудл.	Подп. и дата	
Изм. / лист	№ докум.	Подп.	Дата		
Копировал				Формат А4	

Критерии оценивания выполнения лабораторных и практических работ.

№ п/п	Критерии оценивания	Оценка
1	Выполнение работы в полном соответствии с методическими рекомендациями без помощи преподавателя	5 (отлично)
2	Выполнение работы в полном соответствии с методическими рекомендациями с несущественными ошибками, исправленными самостоятельно	4 (хорошо)
3	Выполнение работы в основном в соответствии с методическими рекомендациями с несущественными ошибками, исправленными с помощью преподавателя	3 (удовлетворительно)

Министерство образования и науки Челябинской области
Государственное бюджетное профессиональное образовательное учреждение
«Южно-Уральский государственный технический колледж»

ОТЧЕТ

по выполнению лабораторных и практических работ
по учебной дисциплине Техническая механика

выполнил _____

группа _____

проверил _____

Челябинск, 2018

						Лист
Изм.	Лист	№ документа	Подпись	Дата		