

КИНЕМАТИЧЕСКИЙ АНАЛИЗ ПРОСТРАНСТВЕННОГО РЫЧАЖНОГО МЕХАНИЗМА МЕТОДОМ ПРЕОБРАЗОВАНИЯ КООРДИНАТ

Анципорович П.П., Акулич В.К., Дубовская Е.М.

Белорусский национальный технический университет, Минск

The article is devoted to the features of use of a method of transformation of coordinates at the kinematic analysis of the closed spatial mechanism.

В настоящей работе решается задача кинематического анализа пространственного 4-звенного рычажного механизма методом преобразования координат с использованием аппарата матриц.

Механизм (рис.1) преобразует вращательное движение кривошипа 1 в горизонтальной плоскости $x_0 Ay_0$ посредством шатуна 2 в качательное движение коромысла 3 в вертикальной плоскости $z_0 Ax_0$. Шатун 2 образует 3-подвижную пару C (сферическую) с коромыслом 3 и 2-подвижную пару B (сферическую с пальцем) с кривошипом 1. На рис.1 изображены используемые системы координат и параметры относительного движения звеньев. Система координат $S_0(x_0, y_0, z_0)$, связанная со стойкой, является неподвижной, а система $S_1(x_1, y_1, z_1)$, связанная с кривошипом, системы $S_2(x_2, y_2, z_2)$, $S_2'(x_2', y_2', z_2')$, связанные с шатуном, и система $S_3(x_3, y_3, z_3)$, связанная с коромыслом, являются подвижными. Все системы координат являются правыми, и, следовательно, положительным направлением отсчёта поворота углов является направление против часовой стрелки. Обобщённая координата механизма – угол φ_1 поворота кривошипа 1 вокруг оси z_0 .

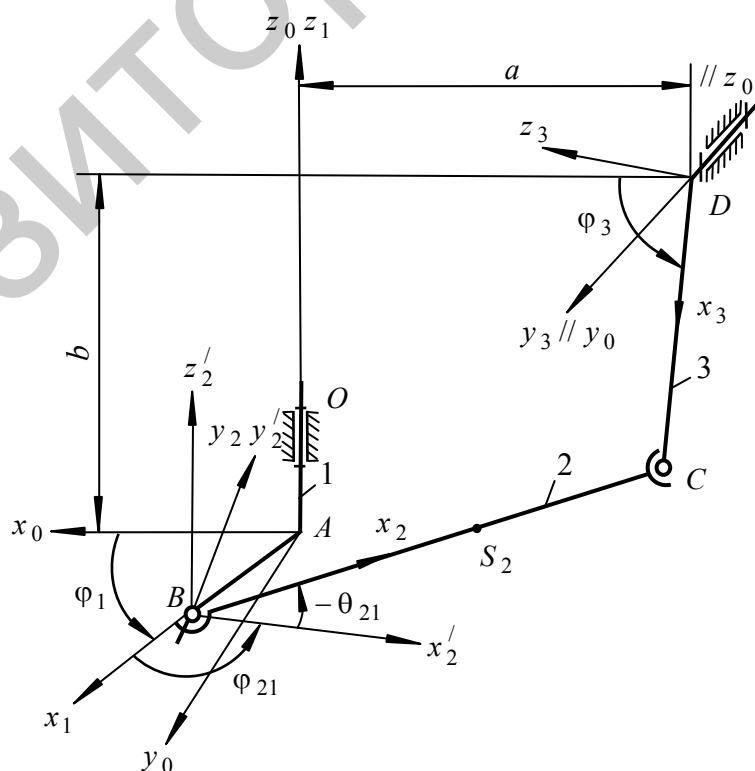


Рис. 1

Для получения матричного уравнения, выражающего зависимость угловых параметров относительного движения звеньев механизма, воспользуемся методом размыкания замкнутой кинематической цепи 1-2-3-0 в центре сферической пары C [2]. Тогда, используя два противоположных направления обхода замкнутого контура, можно записать следующее матричное уравнение замкнутости контура звеньев механизма, выражающее преобразование координат точки C в неподвижную систему двояким образом:

$$M_{01} M_{12'} M_{2'2} r_C^{(2)} = M_{03} r_C^{(3)},$$

или, так как $M_{01} M_{12'} M_{2'2} = M_{02}$,

$$M_{02} r_C^{(2)} = M_{03} r_C^{(3)}, \quad (1)$$

где M_{01} , $M_{12'}$, $M_{2'2}$, M_{03} - матрицы преобразования координат (4-го порядка), учитывающие одновременно повороты и параллельные переносы координатных осей; $r_C^{(2)}$ и $r_C^{(3)}$ - столбцовые матрицы координат точки C в подвижных системах координат S_2 и S_3 .

Выражения матриц перехода получаются в соответствии с известными правилами составления таких матриц [1]. Матрица M_{01} выражает переход от системы координат $x_1 y_1 z_1$ к системе $x_0 y_0 z_0$ при вращении системы $x_1 y_1 z_1$ вокруг общей оси $z_1 (z_0)$. Матрица $M_{12'}$ учитывает поворот системы $x_2' y_2' z_2'$ вокруг оси z_2' , параллельной оси z_1 , на угол φ_{21} и сдвиг вдоль оси x_1 на расстояние l_{AB} . Матрица $M_{2'2}$ учитывает поворот системы $x_2 y_2 z_2$ вокруг общей оси $y_2 (y_2')$ на угол θ_{21} . Матрица M_{03} учитывает поворот системы $x_3 y_3 z_3$ на угол φ_3 вокруг общей оси $y_3 (y_0)$, сдвиг вдоль оси x_0 на расстояние a и сдвиг вдоль оси z_0 на расстояние b .

Таким образом,

$$M_{01} = \begin{bmatrix} \cos \varphi_1 & -\sin \varphi_1 & 0 & 0 \\ \sin \varphi_1 & \cos \varphi_1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; \quad M_{12'} = \begin{bmatrix} \cos \varphi_{21} & -\sin \varphi_{21} & 0 & l_{AB} \\ \sin \varphi_{21} & \cos \varphi_{21} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix};$$

$$M_{2'2} = \begin{bmatrix} \cos \theta_{21} & 0 & \sin \theta_{21} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \theta_{21} & 0 & \cos \theta_{21} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; \quad M_{03} = \begin{bmatrix} \cos \varphi_3 & 0 & \sin \varphi_3 & -a \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \varphi_3 & 0 & \cos \varphi_3 & b \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix};$$

$$r_C^{(2)} = \begin{bmatrix} l_{BC} \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}; \quad r_C^{(3)} = \begin{bmatrix} l_{CD} \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Выполнив умножение матриц в соответствии с уравнением (1) и приравняв соответствующие элементы, получим систему нелинейных уравнений с 3 неизвестными θ_{21} , φ_{21} и φ_3 в следующем виде:

$$\left. \begin{aligned} l_{AB} \cos \varphi_1 + l_{BC} \cos \theta_{21} \cos(\varphi_{21} + \varphi_1) &= l_{CD} \cos \varphi_3 - a, \\ l_{AB} \sin \varphi_1 + l_{BC} \cos \theta_{21} \sin(\varphi_{21} + \varphi_1) &= 0, \\ -l_{BC} \sin \theta_{21} &= l_{CD} \sin \varphi_3 + b. \end{aligned} \right\} \quad (2)$$

Для решения системы уравнений (2) целесообразно использовать один из итерационных методов, например Ньютона или Зейделя.

Для получения производных $\dot{\theta}_{21}$, $\dot{\varphi}_{21}$, $\dot{\varphi}_3$, $\ddot{\theta}_{21}$, $\ddot{\varphi}_{21}$, $\ddot{\varphi}_3$ следует продифференцировать по времени уравнения (2), при этом получаются системы линейных уравнений относительно указанных параметров.

Угловая скорость ω_2 звена 2 в проекциях на оси неподвижной системы координат может быть получена на основании матричной формулы [3]

$$\Omega_2^{(0)} = \dot{A}_{02} A_{20}, \quad (3)$$

где $\Omega_2^{(0)}$ - кососимметричная матрица, составленная из проекций вектора $\bar{\omega}_2$ и имеющая вид

$$\Omega_2^{(0)} = \begin{bmatrix} 0 & -\omega_2^{z_0} & \omega_2^{y_0} \\ \omega_2^{z_0} & 0 & -\omega_2^{x_0} \\ -\omega_2^{y_0} & \omega_2^{x_0} & 0 \end{bmatrix}; \quad (4)$$

A_{02} и A_{20} - матрицы поворота (3-го порядка), которые получаются из матриц M_{02} и M_{20} исключением 4-й строки и 4-го столбца, причём матрица A_{20} есть транспонированная матрица по отношению к A_{02} , то есть $A_{20} = A_{02}^T$; \dot{A}_{02} - производная по времени матрицы A_{02} .

После получения выражений матриц \dot{A}_{02} и A_{20} и их перемножения согласно формуле (3) на основании выражения (4) имеем

$$\begin{aligned} \omega_2^{x_0} &= -\dot{\theta}_{21} \sin(\varphi_{21} + \varphi_1), \\ \omega_2^{y_0} &= \dot{\theta}_{21} \cos(\varphi_{21} + \varphi_1), \end{aligned}$$

$$\omega_2^{z_0} = \dot{\varphi}_{21} + \dot{\varphi}_1.$$

Угловая скорость ω_3 звена 3 в проекциях на оси неподвижной системы координат получается непосредственно на основании рис.1:

$$\omega_3^{x_0} = 0, \quad \omega_3^{y_0} = \dot{\varphi}_3, \quad \omega_3^{z_0} = 0.$$

Угловые ускорения ε_2 и ε_3 находятся путём дифференцирования проекций угловых скоростей:

$$\varepsilon_2^{(0)} = \dot{\omega}_2^{(0)} = \begin{bmatrix} -\ddot{\theta}_{21} \sin(\varphi_{21} + \varphi_1) - \dot{\theta}_{21} (\dot{\varphi}_{21} + \dot{\varphi}_1) \cos(\varphi_{21} + \varphi_1) \\ \dot{\theta}_{21} \cos(\varphi_{21} + \varphi_1) - \dot{\theta}_{21} (\dot{\varphi}_{21} + \dot{\varphi}_1) \sin(\varphi_{21} + \varphi_1) \\ \ddot{\varphi}_{21} + \ddot{\varphi}_1 \end{bmatrix};$$

$$\varepsilon_3^{(0)} = \dot{\omega}_3^{(0)} = \begin{bmatrix} 0 \\ \ddot{\varphi}_3 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Для центра масс S_2 звена 2 имеем следующее соотношение:

$$r_{S_2}^{(0)} = M_{02} r_{S_2}^{(2)} \quad \text{или} \quad \begin{bmatrix} x_{S_2}^{(0)} \\ y_{S_2}^{(0)} \\ z_{S_2}^{(0)} \\ 1 \end{bmatrix} = M_{02} \begin{bmatrix} l_{AS_2} \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix},$$

откуда могут быть получены выражения координат $x_{S_2}^{(0)}$, $y_{S_2}^{(0)}$, $z_{S_2}^{(0)}$. Путём дифференцирования этих выражений можно получить проекции скорости и ускорения точки S_2 :

$$V_{S_2}^{x_0} = \dot{x}_{S_2}, \quad V_{S_2}^{y_0} = \dot{y}_{S_2}, \quad V_{S_2}^{z_0} = \dot{z}_{S_2};$$

$$a_{S_2}^{x_0} = \ddot{x}_{S_2}, \quad a_{S_2}^{y_0} = \ddot{y}_{S_2}, \quad a_{S_2}^{z_0} = \ddot{z}_{S_2}.$$

ЛИТЕРАТУРА

1. Лебедев, П.А. Кинематика пространственных механизмов / П.А. Лебедев. – М., Л.: Машиностроение, 1966. – 280 с.
2. Литвин, Ф.Л. Определение функции положения пространственного механизма способом условного размыкания контура / Ф.Л. Литвин // Машиноведение. – 1970. – № 3. – С. 51–57.
3. Лурье, А.И. Аналитическая механика / А.И. Лурье. – М.: Физматгиз, 1961. – 824 с.
4. Механика машин / И.И. Вульфсон [и др.]; под ред. Г.А. Смирнова. – М.: Высш. шк., 1996. – 511 с.