

คณะวิศวกรรมศาสตร์
มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์

การสอบปลายภาค ประจำปีการศึกษาที่ 2

ประจำปีการศึกษา 2545

วันที่ 20 กุมภาพันธ์ พ.ศ. 2546 9.00 น. (สอบนอกตารางสอบ)

วิชา 215-681: การวิเคราะห์กลไกโดยวิธีเมตริกซ์ (Matrix Methods in Analysis of Mechanisms)

คำสั่ง

- ข้อสอบมี 3 ข้อ ให้เวลาทำ 7 วัน ส่งภายในวันที่ 27 กุมภาพันธ์ พ.ศ. 2546 เวลา 16.00 น.
- ให้ทำทุกข้อโดยควรใช้คอมพิวเตอร์ช่วยในการคำนวณ แต่จะต้องมีคำอธิบายวิธีการ

ผศ.ดร. วรวิทย์ วิสุทธิเมธางกูร

ผู้ออกข้อสอบ

1. This problem is the continuation from problem 3 of the mid-term examination. A slider-crank mechanism is shown in Figure 1 with its initial position $\phi_A = 60^\circ$, $\phi_B = 240^\circ$, $\phi_C = 60^\circ$, and $\phi_D = -2$ m. After ϕ_A is moved to be at 45° , the new position of the mechanism was calculated, and the velocity of point P on link 2 was to be found, given the velocity of joint A as $10^\circ/s$. In this problem, set up the second derivative of loop closure equation and find the acceleration vector of point P, given that joint A has a constant velocity of $10^\circ/s$.

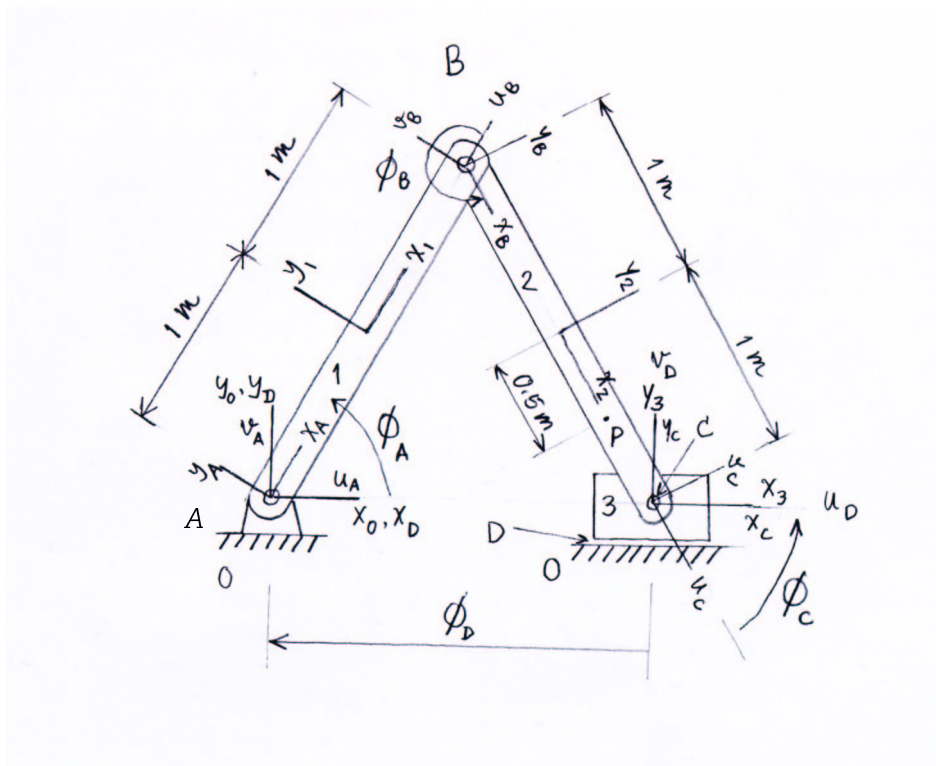


Figure 1

2. A link is made of steel with density of $7.75 \times 10^3 \text{ kg/m}^3$ and is of rectangular brick shape as shown in figure 2. The local coordinate system xyz is attached to the link as shown. Determine the inertia matrix J of this link.

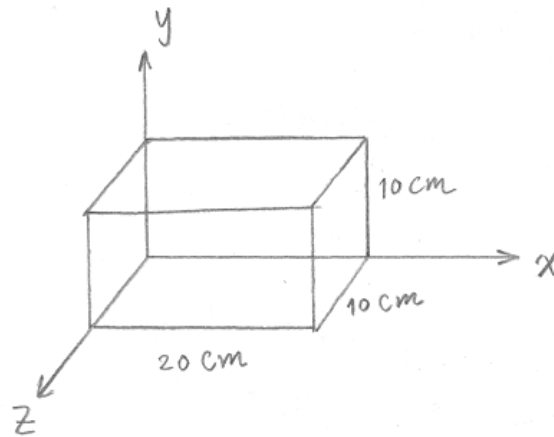


Figure 2

3. A system consists of 2 masses and 2 springs as shown in figure 3. Use Lagrangian method to set up the equations of motion of this system. If $m_1 = 2 \text{ kg}$, $m_2 = 3 \text{ kg}$, $k_1 = 5000 \text{ N/m}$, and $k_2 = 3000 \text{ N/m}$, and the initial displacements $x_1(0) = -5 \text{ cm}$, $x_2(0) = 10 \text{ cm}$ with initial velocities of both masses are zero, determine the displacement and velocity of each mass after 1 second.

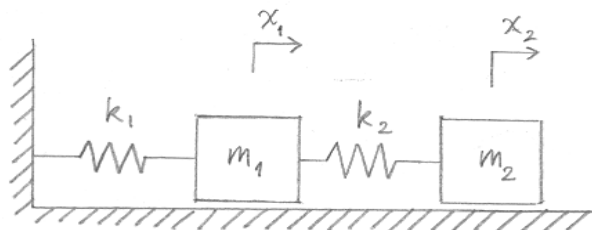


Figure 3