

คณะวิศวกรรมศาสตร์  
มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์

การสอบปลายภาค ประจำภาคการศึกษาที่ 1  
วันที่ 1 ตุลาคม พ.ศ. 2547  
วิชา 216-323 : กลศาสตร์เครื่องจักรกล

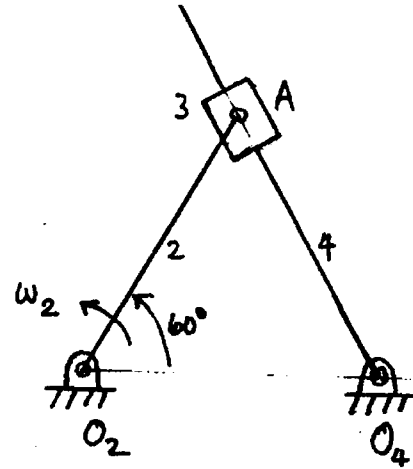
ประจำปีการศึกษา 2547  
เวลา 9.00-12.00 น.  
ห้อง R300

คำสั่ง

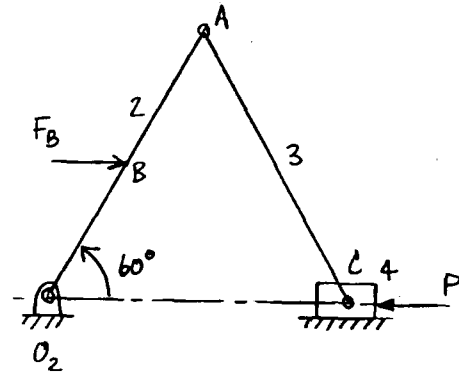
1. ข้อสอบมีทั้งหมด 5 ข้อ ให้ทำลงในข้อสอบทุกข้อ และทุกข้อมีคะแนนเท่ากัน
2. อนุญาตให้ใช้เครื่องคิดเลขได้
3. ให้ใช้เครื่องมือเขียนแบบได้
- 4.ให้นำตำราเรียนประจำวิชา และพจนานุกรมอังกฤษไทย เข้าห้องสอบได้ แต่ไม่อนุญาตเอกสารอื่น ๆ

ผศ.ดร. วรวิทย์ วิสุทธีเมธางกูร  
อ. ประกิต หงษ์หิรัญเรือง  
ผู้ออกข้อสอบ

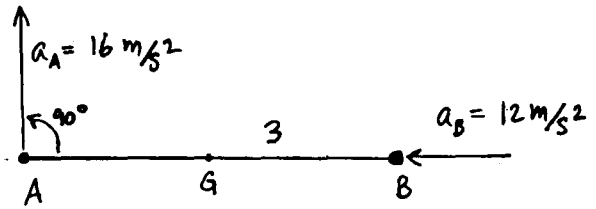
1. The following data is given for the mechanism shown in the figure:  $R_{O_2O_4} = 3$  in;  $R_{O_2A_2} = 3$  in; and at this instant  $R_{O_4A_4} = 3$  in;  $\omega_2 = 4$  rad/s ccw;  $\alpha_4 = 8$  rad/s<sup>2</sup> ccw. Determine (a)  $\omega_4$ , (b)  $\alpha_2$ .



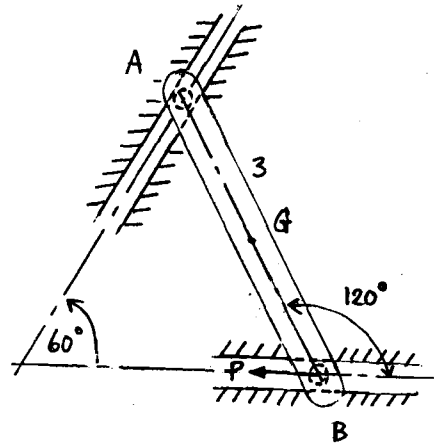
2. Link 2 of the slider crank mechanism shown is applied with a horizontal force  $F_B = 500$  N to the right. If there is no friction, find the force  $P$  such that the mechanism is in static equilibrium.  $R_{AO_2} = 400$  mm,  $R_{BO_2} = 200$  mm, and  $R_{AC} = 400$  mm.



3. Link 3 has the accelerations of its end points, A and B, as shown.  $R_{AB} = 500$  mm,  $R_{AG} = 250$  mm,  $m_3 = 2$  kg, and  $I_G = 0.05$  kg-m<sup>2</sup>. Determine (a)  $a_G$ , (b)  $\alpha_3$ , and (c) the inertia force and its location according to D'Alembert's principle.



4. Link 3 of the mechanism shown has the following data;  $m_3 = 1 \text{ kg}$ ,  $I_G = 0.04 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$ ,  $R_{AB} = 400 \text{ mm}$ ,  $R_{AG} = 200 \text{ mm}$ . If point B is moving with constant velocities,  $v_B = 4 \text{ m/s}$  to the left. Assume no friction. Determine (a)  $\omega_3$ , (b)  $\alpha_3$ , and (c) force P applied to B to cause this motion.



5. For the rotor shown,  $a = 50$  mm,  $b = 100$  mm,  $c = 200$  mm,  $m_1 = 2.7$  kg,  $R_1 = 40$  mm,  $m_2 = 1.2$  kg,  $R_2 = 60$  mm. To balance this rotor, determine the amount and angular positions of the masses to be added on the correction planes, L and R, at the radius  $R_L = R_R = 80$  mm.

