

Name : \_\_\_\_\_

Student ID # : \_\_\_\_\_

**คณะวิศวกรรมศาสตร์**  
**มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์**

การสอบกลางภาค ประจำปีภาคการศึกษาที่ 2

ประจำปีการศึกษา 2549

วันอาทิตย์ที่ 24 ธันวาคม พ.ศ. 2549

เวลา 13.30-16.30 น.

วิชา 215-324 : กลศาสตร์เครื่องจักรกล

ห้องสอบ A401

ทฤษฎีในการสอบ ปรับขั้นต่ำคือปรับตกในรายวิชาที่ทฤษฎี และพักการเรียน 1 ภาคการศึกษา

**คำสั่ง**

1. ข้อสอบมีทั้งหมด 5 ข้อ ให้ทำลงในข้อสอบทุกข้อ
2. อนุญาตให้ใช้เครื่องคิดเลขได้
3. ให้ใช้เครื่องมือเขียนแบบได้
4. อนุญาตให้นำกระดาษขนาด A4 จำนวน 1 แผ่นเข้าห้องสอบได้ แต่ไม่อนุญาตเอกสารอื่น ๆ

รศ.ดร. วรวิทย์ วิสุทธิ์เมธางกูร

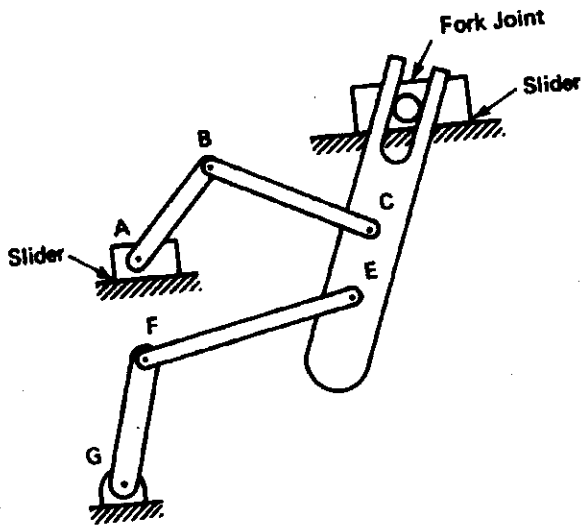
ผู้ออกข้อสอบ

ข้อ	คะแนนเต็ม	ได้
1	15	
2	20	
3	20	
4	20	
5	25	
รวม	100	

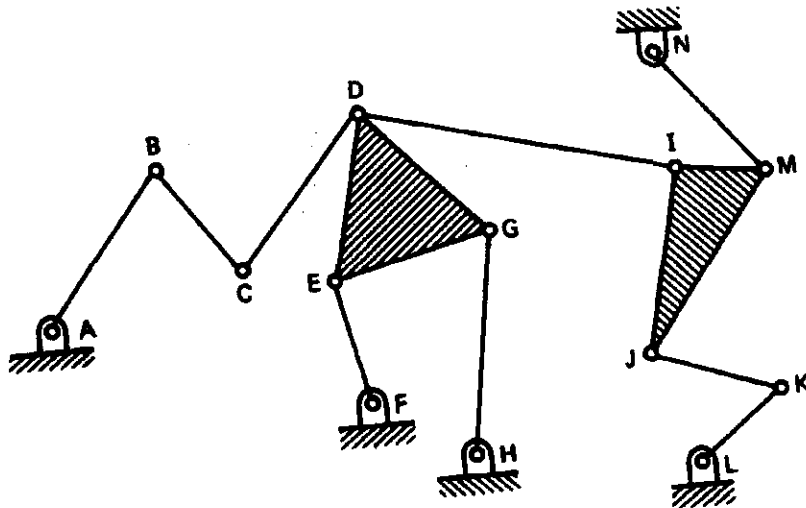
Name : \_\_\_\_\_

Student ID # : \_\_\_\_\_

- 1) (a) Determine the mobility (degrees of freedom) of the mechanism. Note that the fork joint is the same as pin-in-slot joint. (4 points)



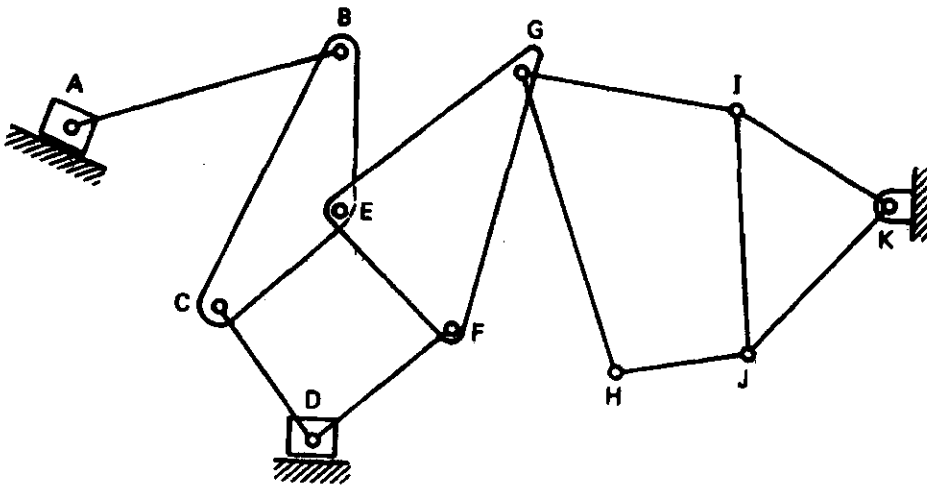
- (b) Determine the mobility of this mechanism. (4 points)



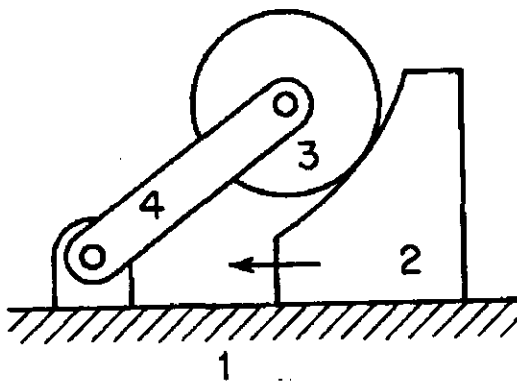
Name : \_\_\_\_\_

Student ID # : \_\_\_\_\_

(c) Determine the mobility of this mechanism. (4 points)



(d) Determine what type of contact (rolling or sliding) the joint between links 2 and 3 must be, in order that the mobility of this mechanism is 1. (3 points)

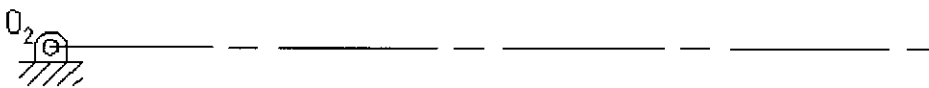
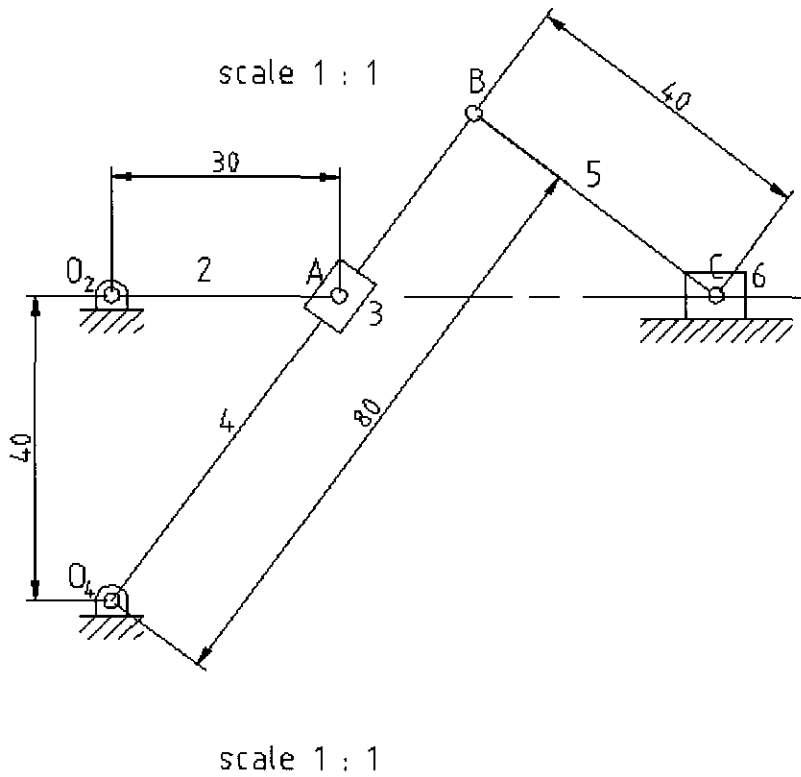


Name : \_\_\_\_\_

Student ID # : \_\_\_\_\_

2) The quick-return mechanism is shown in the figure.

- (a) Draw the mechanism at the position when the slider 6 is farthest to the right, and determine the distance between  $O_2$  to C at this position. (16 points)
- (b) If link 2 is rotating at a constant speed, which direction must  $\omega_2$  be so that this mechanism is a quick-return ? (2 points)
- (c) Determine the time ratio between advance stroke and return stroke. (2 points)



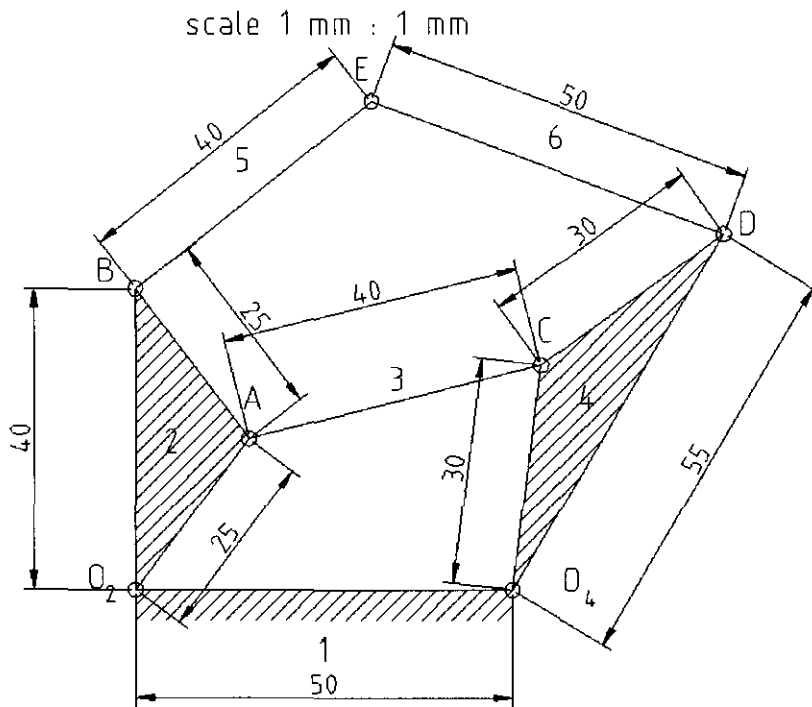
Name : \_\_\_\_\_

Student ID # : \_\_\_\_\_

3) The six-bar mechanism is as shown in the figure. Link 2 is rotating clockwise with the speed of 2 rad/s. Determine the angular velocities of links 5 and 6. (20 points)

$$R_{O_2A} = 25 \text{ mm}, R_{AB} = 25 \text{ mm}, R_{O_2B} = 40 \text{ mm}, R_{BE} = 40 \text{ mm}, R_{DE} = 50 \text{ mm},$$

$$R_{O_2O_4} = 50 \text{ mm}, R_{O_4C} = 30 \text{ mm}, R_{CD} = 30 \text{ mm}, R_{O_4D} = 55 \text{ mm}, \text{ and } R_{AC} = 40 \text{ mm}.$$

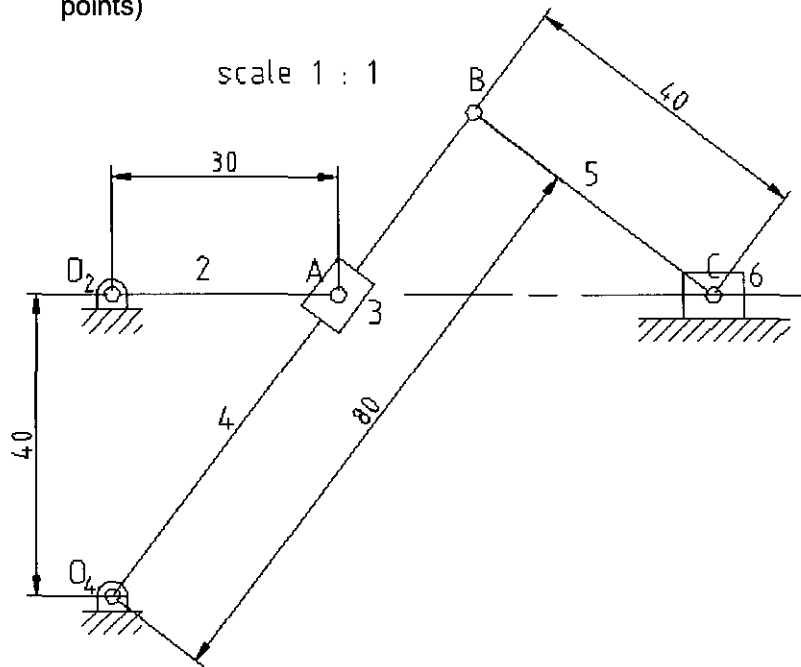


$\omega_{v+}$

Name : \_\_\_\_\_

Student ID # : \_\_\_\_\_

- 4) At the instant shown the slider 6 of the quick-return mechanism has a velocity of 60 mm/s to the left. Use graphical method to determine the angular velocities of link 2 and link 4. (20 points)



scale 1 : 1

+  $\omega_v$

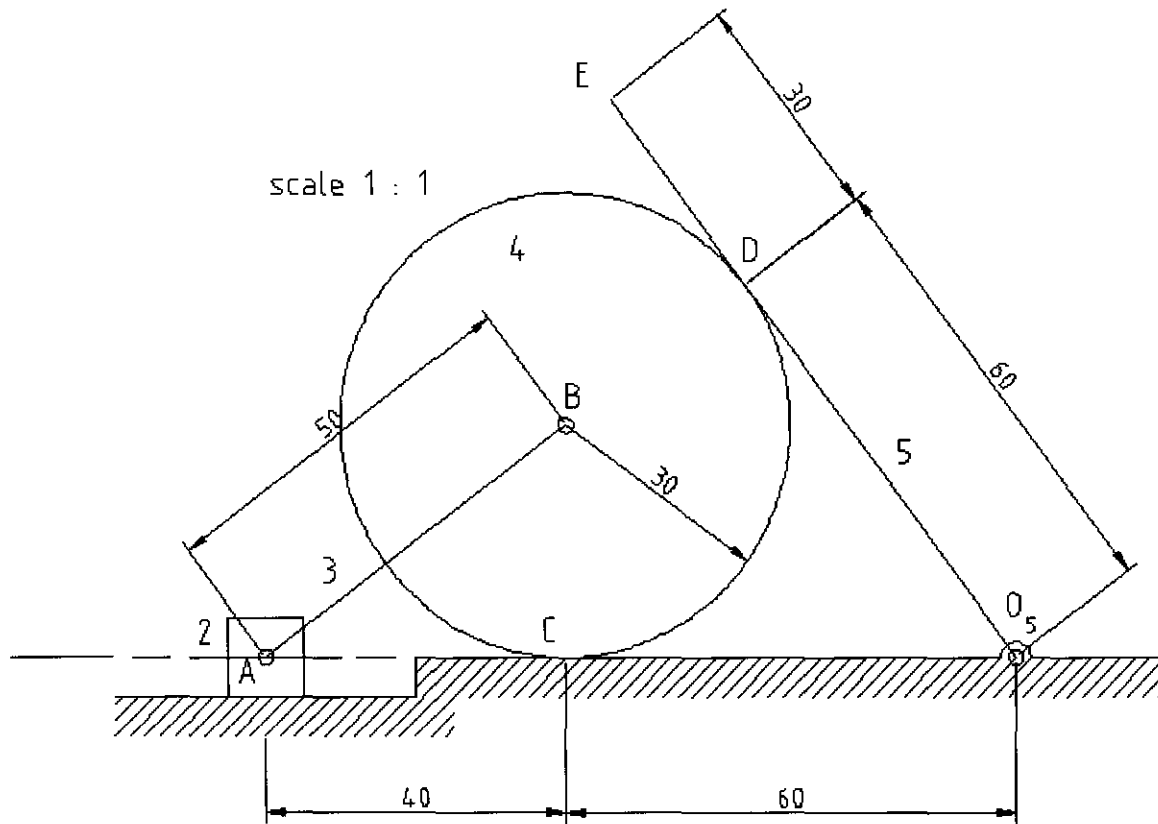
scale 1 mm : 1 mm/s

Name : \_\_\_\_\_

Student ID # : \_\_\_\_\_

5) For the mechanism shown in the figure, the contact between links 4 and 1 at point C is a rolling contact and the contact at point D between link 4 and 5 is a sliding contact.

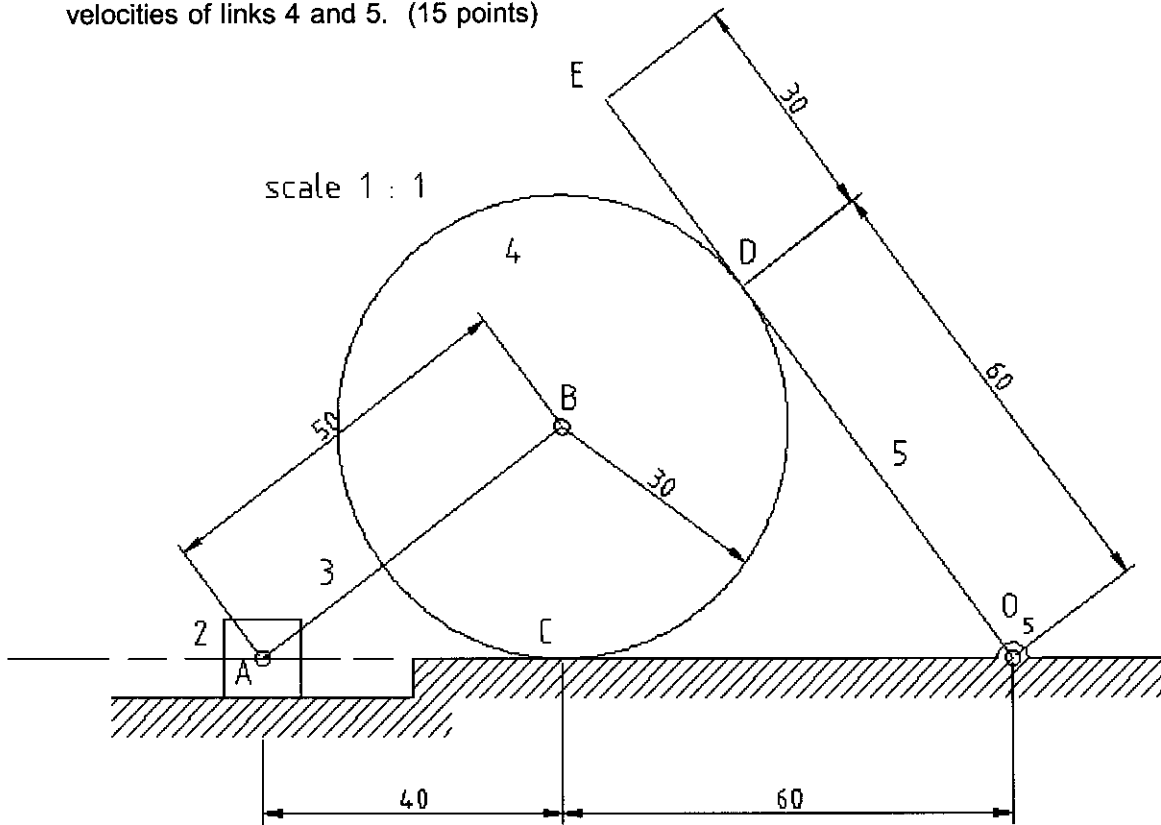
(a) Locate all the poles (instantaneous centers of velocity) at this instant on the figure.  
(10 points)



Name : \_\_\_\_\_

Student ID # : \_\_\_\_\_

(b) If link 2 is moving to the left with a velocity of 50 mm/s, determine the angular velocities of links 4 and 5. (15 points)



+  $\omega_v$

scale 1 mm : 1 mm/s