

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

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

**คณะวิศวกรรมศาสตร์  
มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์**

การสอบปลายภาค ประจำปีการศึกษาที่ ๒

วันเสาร์ที่ ๒๗ ธันวาคม พ.ศ. ๒๕๕๑

วิชา ๒๑๕-๓๒๔ / ๒๑๖-๓๒๔ : กลศาสตร์เครื่องจักรกล

ประจำปีการศึกษา ๒๕๕๑

เวลา ๙.๐๐-๑๒.๐๐ น.

ห้องสอบ A401

ทฤษฎีในการสอบ ปรับชั้นต่ำก็ปรับตกในรายวิชาที่ทฤษฎี และหักการเรียน ๑ ภาคการศึกษา

**คำสั่ง**

๑. ข้อสอบมีทั้งหมด ๕ ข้อ ให้ทำลงในข้อสอบทุกข้อ
๒. อนุญาตให้ใช้เครื่องคิดเลขได้
๓. ให้ใช้เครื่องมือเขียนแบบได้
๔. ไม่อนุญาตเอกสารอื่น ๆ

รศ.ดร. วรวัช วิสุทธิเมธางกูร  
ผู้ออกข้อสอบ

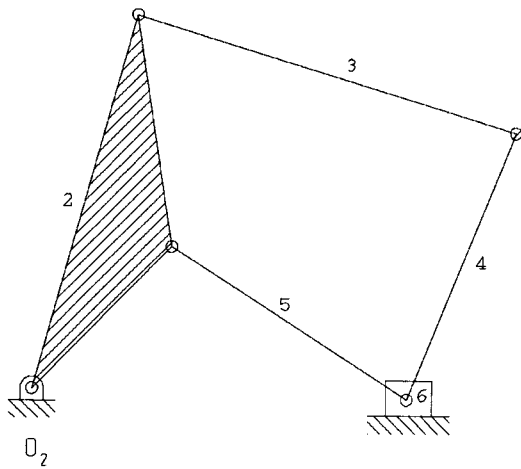
ข้อ	คะแนนเต็ม	ได้
๑	๒๐	
๒	๒๐	
๓	๒๐	
๔	๒๐	
๕	๒๐	
รวม	๑๐๐	

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

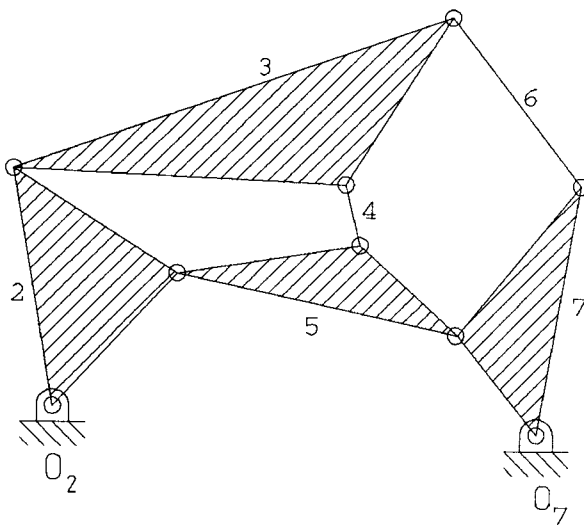
Student ID # : \_\_\_\_\_

1)

(a) Determine the mobility of this mechanism.



(b) Determine the mobility of this mechanism.

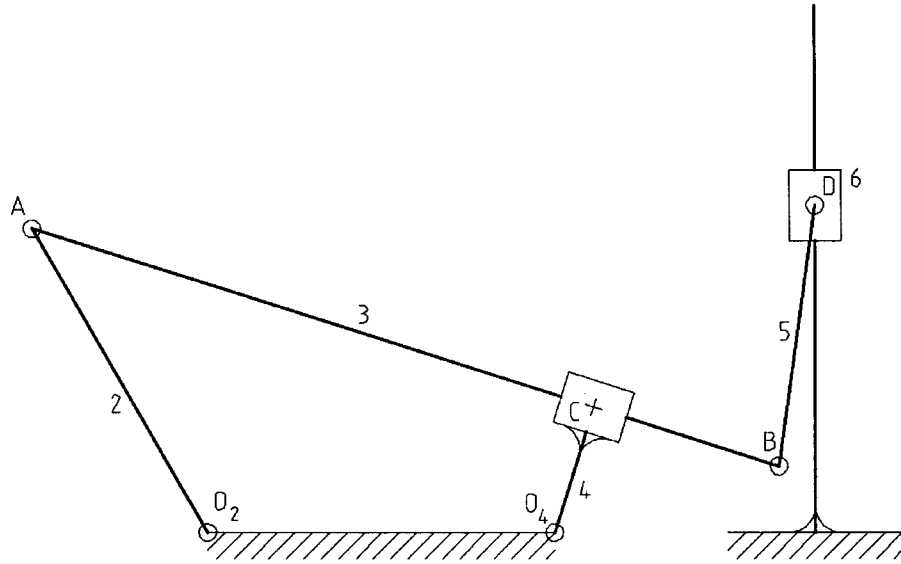


(c) How many inversions does it have, including the one shown ?

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

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

(d) How many poles (instantaneous centers) does this mechanism have ? Locate at least 10 of them in the figure.



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

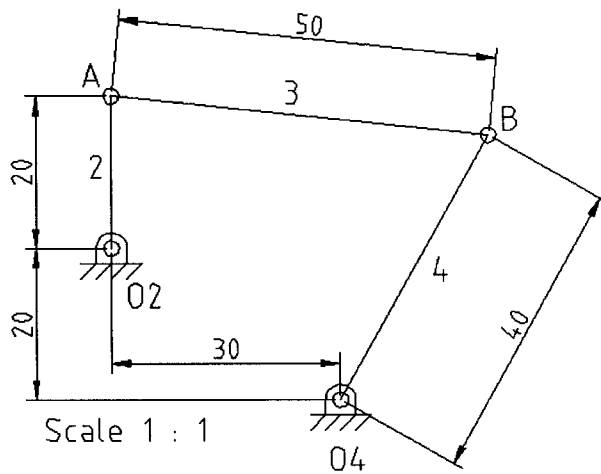
Student ID # : \_\_\_\_\_

2) The 4 bar mechanism shown has a 20 mm long crank (link 2,  $O_2A$ ), a 50 mm long coupler (link 3, AB), and a 40 mm long output link (link 4,  $O_4B$ ) as shown.

(a) Draw the mechanism at its limit positions where link 4 is at the right most and left most positions.

(b) If link 2 is rotating with a constant speed, assuming the advance stroke link 4 is moving to the right, which direction must  $\omega_2$  be so that this mechanism is a quick-return ?

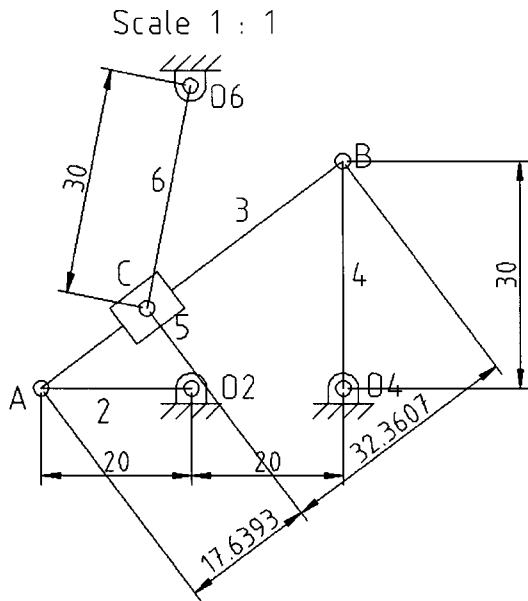
(c) Determine the time ratio between the advance stroke and the return stroke.



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

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

- 3) The 6-bar mechanism is as shown in the figure, with  $R_{AO_2} = 20$  mm,  $R_{AB} = 50$  mm,  $R_{O_4B} = 30$  mm,  $R_{O_6C} = 30$  mm,  $R_{O_2O_4} = 20$  mm, and  $R_{O_2O_6} = 40$  mm. Link 2 is now at  $180^\circ$  ccw from x-axis and rotating with an angular velocity of 2 rad/s counterclockwise. Determine the angular velocities of links 3, 4, 5, and 6.



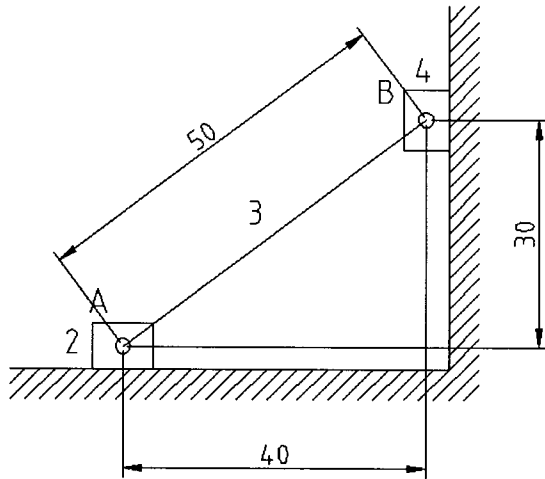
Scale 1 mm : 1 mm/s

+0v

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

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

- 4) At this position of the mechanism, link 2 is moving to the right with a speed of 30 mm/s, and the acceleration of 2 mm/s<sup>2</sup>. Do the velocity analysis and find velocity of point B,  $V_B$ , and angular velocity of link 3. Then do the acceleration analysis to find the angular acceleration of link 3.



Scale 1 : 1

Scale 1 mm : 1 mm/s<sup>2</sup>

$0a_+$

$0v^+$

Scale 1 mm : 1 mm/s

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

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

5) In the mechanism shown, link 2 is having constant angular velocity of 1 rad/s counterclockwise. The velocity polygon is provided as shown. Find the angular velocity of links 3 and 4. Do the acceleration analysis and find the angular acceleration of link 3.

