

Решение задач
теоретической механики
с применением
Wolfram Mathematica
Часть 1
Физико-механический практикум

Учебно-методическое пособие

УДК 531(004)
ББК 22.21(3)
Р47

*Печатается по рекомендации учебно-методической комиссии
Института математики и механики им. Н.И. Лобачевского
Казанского (Приволжского) федерального университета
протокол № 1 от 22 сентября 2016 года*

Составители:

канд. физ.-мат. наук **О.А. Саченков**,
канд. физ.-мат. наук, доц. **Л.У. Султанов**,
Л.Р. Фахрутдинов

Рецензент –

канд. физ.-мат. наук, доц. **А.А. Саченков**,
канд. физ.-мат. наук, доц. **С.А. Кузнецов**

Р47 Решение задач теоретической механики с применением Wolfram Mathematica Часть 1. Физико-механический практикум: учеб.-метод. пособие / О.А. Саченков, Л.У. Султанов, Л.Р. Фахрутдинов. – Казань: Казан. ун-т, 2016. – 27 с.

Данное пособие предназначено для проведения физико-механических практикумов, лабораторных, расчетных и курсовых работ по курсам теоретической механики, теории машин и механизмов и прикладной механики. Представлены краткое описание и ход выполнения кинематических и кинетостатических расчетов в среде Mathematica, предложены вопросы для самостоятельного изучения и примеры заданий.

УДК 531(004)
ББК 22.21(3)

© Саченков О.А., Султанов Л.У. Фахрутдинов Л.Р., 2016
© Казанский университет, 2016

СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ В МАТЕМАТИКА 4	4
Работа №1. КИНЕМАТИЧЕСКИЙ РАСЧЕТ..... 6	6
Работа №2. КИНЕТОСТАТИЧЕСКИЙ РАСЧЕТ..... 16	16
ЗАДАНИЯ..... 22	22
ПРИЛОЖЕНИЕ..... 24	24
СПРАВОЧНЫЙ МАТЕРИАЛ 26	26
РЕКОМЕНДУЕМАЯ ЛИТЕРАТУРА 27	27

ВВЕДЕНИЕ В MATHEMATICA

Mathematica является широко используемым программным обеспечением в научных и инженерных расчетах. Одним из важных плюсов указанной системы является возможность работы с символьными выражениями, что позволяет производить не только численные расчеты, но и аналитические. Предполагается, что читатель уже знаком с программным продуктом Mathematica, но рассмотрим некоторые синтаксические и логические аспекты среды. Далее по тексту код в Mathematica будет выделен **шрифтом Courier**, *курсивом* будут отмечены задания для самостоятельной работы. Реализация рассмотренных задач приведена в девятой версии среды, но в большей степени будут работоспособны и для более ранних версий.

Все данные в Mathematica заносятся в ячейки (Cells). Для запуска на решение активной ячейки используется сочетание клавиш *Shift+Enter*, для запуска на решение всего файла *Evaluation->Evaluate Notebook* (действия в ячейках выполняется пошагово сверху вниз). Для очистки (обнуления) памяти *Mathematica Evaluation->Quit Kernel->Local*. При обращении к функциям и переменным Mathematica разделяет регистр, то есть *Sin*, *sin* и *siN* – три разных имени. Для разделения объектов (переменные, функции) в Mathematica существует инструмент контекста. Внешне контекст задается в виде «*Контекст`*» (обратный апостроф). Каждый объект в Mathematica обладает своим контекстом, который записывается перед именем объекта, обратный апостроф «*`*» является в этом случае разделителем, то есть в общем виде обращение к переменной выглядит *Контекст`Имя*. По умолчанию имя контекста не отображается. Проиллюстрируем это на примере:

```
h=1  
h`h=2
```

Здесь две переменные *h*, но первая создана с контекстом по умолчанию, а вторая создана с контекстом *h`*. Теперь введем следующие команды:

```
h=3  
h`h
```

Переменная *h* с контекстом по умолчанию изменила своё значение, а переменная *h`h* нет, так как к ней обращения не было. Для просмотра контекста заданной переменной используется функция *Context[var]*.

Обращение к функциям в Mathematica бывает двух типов. Стандартный тип – *имя_функции[набор_параметров]*, второй тип – постфиксная: *набор_параметров//имя_функции*.

```
Sin[Pi/4]  
Pi/4//Sin
```

При обращении к функции возможно задание не только аргументов, но и параметров, которые определяют особенности выполнения функции; для отображения всех опций используется функция *Options[obj]*.

Для удобного переноса формульных результатов из Mathematica в текстовые редакторы удобно использовать функцию *TraditionalForm[expr]*, которая преобразует формулы в традиционный вид. Для копирования в MathType используйте *Copy As->MathML* или *Copy As->LaTeX* для передачи данных в TeX.

```
Sin[x]^2/(1-Log[x])  
Sin[x]^2/(1-Log[x])//TraditionalForm
```

Для задания собственных функций используют конструкцию *func[arg_]=expr*, здесь имя функции – *func*, *arg* – аргумент функции, который должен оканчиваться символом «_», *expr* – выражение, зависящее от *arg*. Например:

```
Sq[a_, b_]=a*b;
```

Здесь задана функция двух аргументов, вычисляющая их произведение, здесь символ «;» обозначает что после исполнения команды результат выводиться не будет.

При необходимости получения дополнительной информации о прочих способах использования функций или их опциях рекомендуется использовать уже упомянутую выше команду *Options* или справку Mathematica.

РАБОТА №1. КИНЕМАТИЧЕСКИЙ РАСЧЕТ

1. Основное содержание работы

Задачей является построение кинематических характеристик предложенного механизма в среде Mathematica, получение навыков работы с вектор-функциями, применение к ним таких элементарных действий, как подстановка, дифференцирование. Построение различных типов графиков и анимации.

2. Цель работы

Для заданного механизма определить закон движения, скорости и ускорения точек, построить их траектории.

3. Порядок проведения работы

Рассмотрим порядок проведения работы на примере движения кривошипно-ползунного механизма (КПМ) (рис. 1). Механизм состоит из кривошипа (ОА) длиной L_1 , соединенного неподвижной стойкой в точке О и с шатуном АВ длиной L_2 в точке А. Шатун АВ соединен неподвижной вращательной парой с ползуном В в точке В. Ползун В, в свою очередь, соединен неподвижной поступательной парой с неподвижной стойкой.

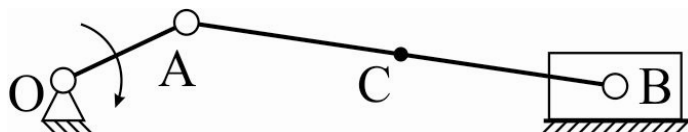


Рис. 1. Кривошипно-ползунный механизм

Длины всех звеньев считаются известными величинами. Точка С – центр масс шатуна и расположена посередине отрезка АВ. Механизм обладает одной степенью свободы. Закон вращательного движения начального звена (кривошипа ОА) известен – вращение кривошипа с угловой скоростью ω . Необходимо определить закон движения, траектории, скорости и ускорения точек А, В, С.

Для получения закона движения составим векторное уравнение контура механизма. Для этого поместим начало инерциальной системы координат в точку О, ось x направим по линии движения ползуна, а ось y – перпендикулярно к оси x по правилу правой тройки (см. рис. 2). Введем соответствующие звеньям вектора: $\vec{OA}, \vec{AB}, \vec{OB}$.

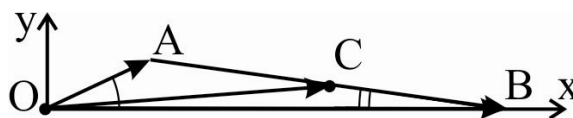


Рис. 2. Векторный контур КПМ

Тогда для любого положения должно выполняться векторное уравнение:

$$\vec{OA} + \vec{AB} = \vec{OB} \quad (1.1)$$

Введем углы:

$$\begin{aligned} \varphi &= \angle AOB \\ \lambda &= \angle OBA \end{aligned} \quad (1.2)$$

Тогда компоненты вектора можно расписать:

$$\begin{aligned} \vec{OB} &= (S, 0) \\ \vec{OA} &= (l_1 \cos \varphi, l_1 \sin \varphi) \\ \vec{AB} &= (l_2 \cos \lambda, -l_2 \sin \lambda) \end{aligned} \quad (1.3)$$

Отсюда получим разрешающую систему:

$$\begin{cases} l_1 \cos \varphi + l_2 \cos \lambda = S \\ l_1 \sin \varphi - l_2 \sin \lambda = 0 \end{cases} \quad (1.4)$$

Рассмотрим решение указанной задачи в программе Mathematica.

3.1. Построение закона движения

Первый вариант решения

Рассмотрим систему (1.4). Введем переменную *equat* для хранения уравнений системы (1.4), для этого будем использовать символ && – логическое «и». Введем переменные *phi* для хранения φ , *lm* для хранения λ , *S* – для хранения перемещения ползуна, *L1* и *L2* – для хранения длин звеньев OA и AB соответственно. Запишем систему (1.4):

```
equat=L1*Cos[phi]+L2*Cos[lm]==S&&L1*Sin[phi]-L2*Sin[lm]==0
```

Далее вызовем функцию *Solve[expr, vars]*, которая решает заданное уравнение *expr* относительно *vars*. Результат решения запишем в переменную *solu*:

```
solu=Solve[equat, {S, lm}]
```

Результатом выполнения функции является вектор решений (или матрица, если решений несколько). Выведем полученные решения в матричном виде:

```
solu//MatrixForm
```

В результате получим следующее выражение:

$$\left(\begin{array}{l} S \rightarrow L1 \cos[\text{phi}] - \sqrt{L2^2 - L1^2 \sin[\text{phi}]^2} \quad \text{lm} \rightarrow \text{ConditionalExpression}\left[\text{ArcTan}\left[-\frac{\sqrt{L2^2 - L1^2 \sin[\text{phi}]^2}}{L2}, \frac{L1 \sin[\text{phi}]}{L2}\right] + 2\pi C[1], C[1] \in \text{Integers}\right] \\ S \rightarrow L1 \cos[\text{phi}] + \sqrt{L2^2 - L1^2 \sin[\text{phi}]^2} \quad \text{lm} \rightarrow \text{ConditionalExpression}\left[\text{ArcTan}\left[\frac{\sqrt{L2^2 - L1^2 \sin[\text{phi}]^2}}{L2}, \frac{L1 \sin[\text{phi}]}{L2}\right] + 2\pi C[1], C[1] \in \text{Integers}\right] \end{array} \right)$$

Рис. 3. Результат расчета

Таким образом, у нас есть два решения, которые представлены строками матрицы (см. рис. 3). Выражения для угла *lm* определяются с точностью до периода, в синтаксисе Mathematica это определяется функцией

ConditionalExpression[expr,cond], которая значению функции сопоставляет выражение *expr*, если *cond* верен (*True*). Стоит отметить, что в решении присутствует функция *ArcTan[x,y]* – это просто удобная запись для *ArcTan[y/x]*.

Для вывода каждого решения используется обращение:

```
solu[[1]]
```

```
solu[[2]]
```

Конечно, можно было задать уравнения для функции решения в следующем виде:

```
solu=Solve[{L1*Cos[phi]+L2*Cos[lm]==S,L1*Sin[phi]-  
L2*Sin[lm]==0},{S,lm}]
```

но при большом количестве уравнений, это уменьшает читабельность кода.

Второй вариант решения

В случае многозвенных механизмов удобнее использовать векторный формализм, что позволяет сохранить читабельность для сложных цепей. Для этого введем вектора \overrightarrow{OA} , \overrightarrow{AB} , \overrightarrow{OB} :

```
OA={L1*Cos[phi],L1*Sin[phi]}
```

```
AB={L2*Cos[lm],-L2*Sin[lm]}
```

```
OB={S,0}
```

Запишем векторное уравнение для функции *Solve*. В переменной *solu2* будем хранить результаты решения, которые совпадают с полученными в первом методе решения.

```
solu2=Solve[OA+AB==OB,{S,lm}]
```

Перейдем к построению положения механизма. Определим вектор значений системы: длины звеньев, значение угла, константа для периодики угла λ . Для этого введем вектор *cnst*:

```
cnst={L1→0.5,L2→2,phi→Pi/3,C[1]→0}
```

Для подстановки в полученные решения используем функцию *ReplaceAll* в постфиксной форме *expr/rules*. В этом случае в выражении *expr* будет произведена подстановка согласно правилу *rules*. Подставим в вектора \overrightarrow{OA} , \overrightarrow{AB} , \overrightarrow{OB} решения из *solu2* с подстановкой параметров из *cnst*:

```
OA/.solu2[[1]]/.cnst
```

```
AB/.solu2[[1]]/.cnst
```

```
OB/.solu2[[1]]/.cnst
```


3.2. Построение положений механизма

Для построения положения механизма воспользуемся функцией $Line[\{\{p_{11}, p_{12}, \dots\}, \{p_{21}, p_{22}, \dots\}, \dots\}]$, которая определяет ломанную, проходящую через заданные координаты вершин. Для отображения графических данных будем использовать функцию $Graphics[primitives, options]$, которая выводит на экран набор графических примитивов $primitives$ (в нашем случае ломанная) с заданными настройками $options$.

```
Graphics[Line[{{0, 0}, OA/.solu2[[1]]/.cnst, OB/.solu2[[1]]/.cnst}]]
```

Получим изображение положения:

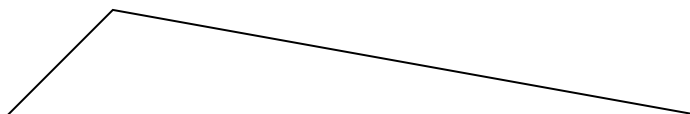


Рис. 4. Положение КПМ

Изменяя параметр ϕ в векторе подстановки $cnst$, получим положения при разных значениях угла ϕ .

Рассмотрим реализацию анимации движения механизма. Для этого воспользуемся командой $Manipulate[expr, \{u, u_{min}, u_{max}, du\}]$, которая возвращает значения $expr$ в зависимости от значения параметра u в диапазоне $\{u_{min}, u_{max}\}$ с шагом du . Для этого введем новый вектор параметров $cnst2$, в котором исключим переменную ϕ , а в выражение для построения ломаной добавим конструкцию $/.phi->t$. Эта конструкция произведет в выражении замену переменной ϕ на параметр t для функции $Manipulate$:

```
cnst2={L1->0.5, L2->2, C[1]->0}
Manipulate[Graphics[Line[{{0, 0}, OA/.solu2[[2]]/.cnst2/.phi->t, OB/.solu2[[2]]/.cnst2/.phi->t}], PlotRange->{{-1, 3}, {-1, 1}}, {t, 0, 100, 0.5}]
```

Результатом функции $Manipulate$ будет окно, приведенное на рис. 5. Окно содержит название изменяемого параметра (пункт 1 на рис. 5), слайдер для изменения значения параметра (пункт 2 на рис. 5), поле вывода (пункт 10 на рис. 5) и разворачиваемое окно (пункт 3 на рис. 5), которое по умолчанию скрыто. При нажатии на 3 (см. рис. 3) появится окно настроек, где показано значение изменяемого параметра (пункт 4 на рис. 5). Также есть кнопки увеличения (пункт 5 на рис. 5) и уменьшения (пункт 6 на рис. 5) на заданный шаг (du) параметра, кнопка включения анимации (пункт 7 на рис. 5), кнопки регу-

ляции скорости воспроизведения анимации (пункт 8 на рис. 5) и направления анимации (пункт 9 на рис. 5).

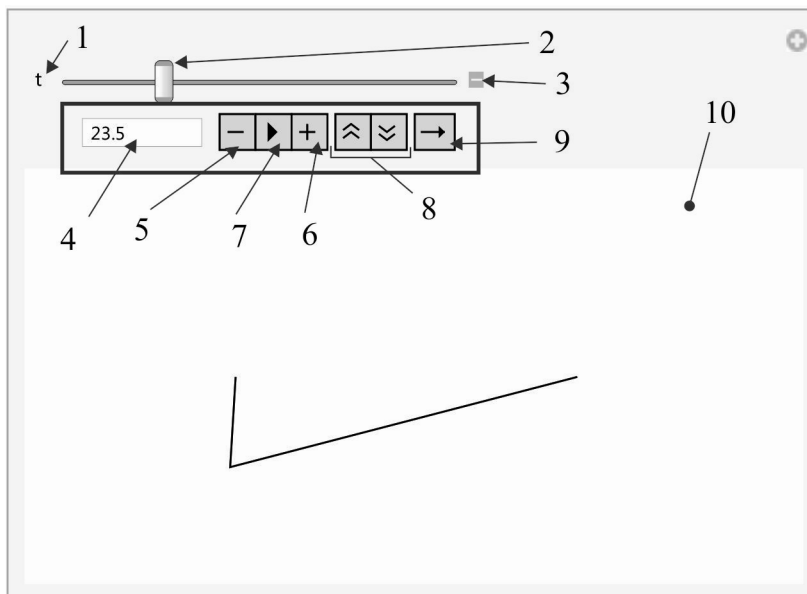


Рис. 5. Окно анимации

На практике удобней хранить полученные решения в виде функций. Для этого определим функции oa , ab , ob , аргументом которых является время t , а параметром – угловая скорость ω ($omega$):

```
oa[t_, omega_] = OA /. solu2[[2]] /. cnst2 /. phi -> omega * t
ab[t_, omega_] = AB /. solu2[[2]] /. cnst2 /. phi -> omega * t
ob[t_, omega_] = OB /. solu2[[2]] /. cnst2 /. phi -> omega * t
```

Задание: постройте вектор–функцию для $oc(t, \omega)$.

Подставим введенные функции в выражения для анимации:

```
Manipulate[Graphics[Line[{{0, 0}, oa[t, omega], ob[t, omega]}], PlotRange -> {{-1, 3}, {-1, 1}}, {t, 0, 100, 0.5}, {omega, 1, 10, 1}]
```

3.3. Построение кинематических характеристик

Рассмотрим построение графиков. В Mathematica для этого существует большой набор функций; в случае, когда функция задана в явном виде, удобно использовать функцию $Plot[f, \{x, x_{min}, x_{max}\}, opt]$. Стоит отметить, что при этом все значения функции f (кроме аргумента) должны быть заданы численными значениями. Функция $Plot$ может быть задана с набором параметров opt , которые определяют настройки графического отображения: подписи осей, вид и цвет кривых и т. д. Рассмотрим некоторые из них. В первую очередь это $PlotLegends$, которая определяет подписи к графикам, и $PlotStyle$, которая определяет цвет и тип линии для отображения:

```
Plot[oa[t, 1], {t, 0, 10}, PlotLegends -> Automatic, PlotStyle -> {Thick, Dashed}]
```

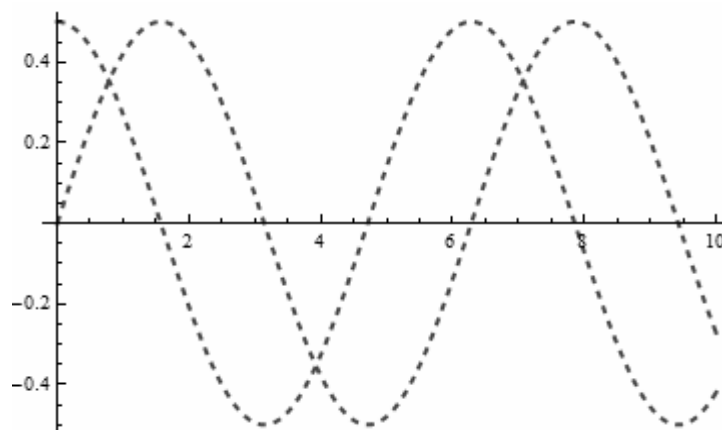


Рис. 6. График вектор-функции закона движения точки А

Как видно из рис. 6, хотя там и отображено два графика – компоненты вектора oa , но легенды к графику не появилось, и обе кривых нарисованы однотипно. Функция *Plot* в этом случае воспринимает заданный вектор oa как одно целую функцию. Для того чтобы разделить компоненты вектора, необходимо воспользоваться функцией *Evaluate[expr]*:

```
Plot[Evaluate[oa[t,1]],{t,0,10},PlotLegends->"Expressions",PlotStyle->{Thick,Dashed}, AxesLabel->{t,f}]
```

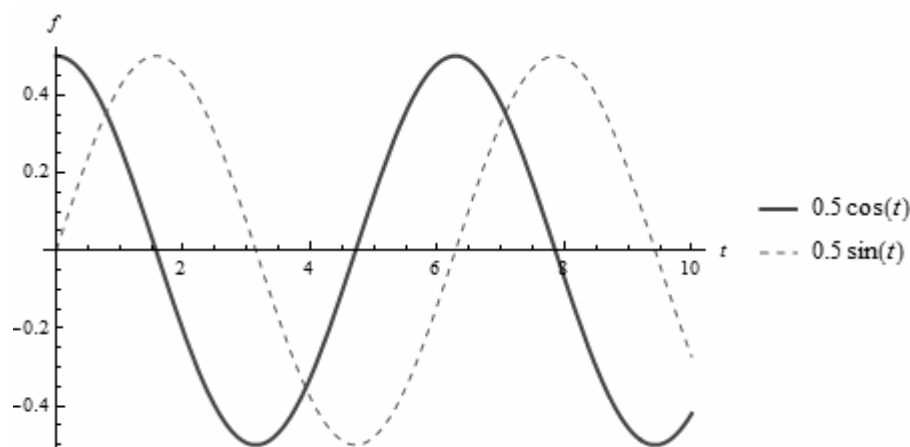


Рис. 7. График вектор-функции закона движения точки А

В этом случае обе компоненты вектора разделены по типу линий, и появилась легенда к графику. Параметр *AxesLabel* определяет подписи осей графика. Значение для параметра *PlotLegends* "Expressions" означает, что в легенде будет отображаться математическое представление заданной функции. Поменяем значение вышеупомянутого параметра:

```
Plot[{oa[t,1][[1]],oa[t,1][[2]]},{t,0,10},PlotLegends->{"OAx","OAy"}, AxesLabel->{t,f}]
```

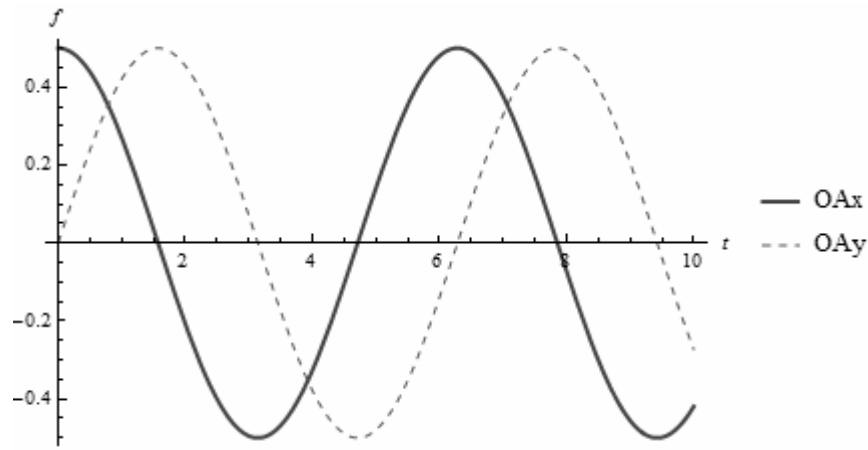


Рис. 8. График вектор-функции закона движения точки А

На практике возникает необходимость выводить семейство функций при различных значениях параметра. Для этого удобно воспользоваться функцией `Table[expr, {i, i_min, i_max, di}]`, которая возвращает список (вектор) выражения `expr` для всех `i` из диапазона `{i_min, i_max}` с заданным шагом `di` (по умолчанию 1):

```
Plot[Evaluate[Table[oa[t,p][[1]],{p,1,3,1}],{t,0,10},PlotLegends->Automatic, AxesLabel->{t,f}]
```

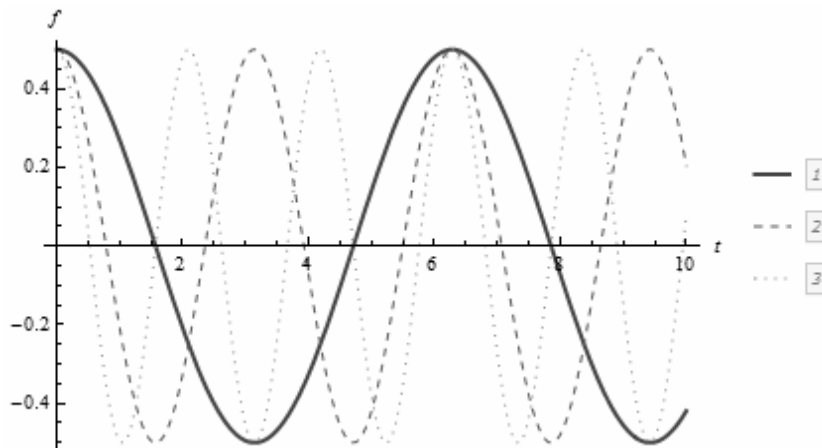


Рис. 9. График вектор-функции закона движения точки А

Для построения траектории необходимо построить график вектор-функции как параметрическую кривую (параметром будет время t). Применим для этого функцию `ParametricPlot[f,{x,x_min,x_max}, opt]` и получим траекторию заданной точки. Для начала построим траекторию точки А:

```
ParametricPlot[oa[t,1],{t,0,10}, AxesLabel->{x,y}]
```

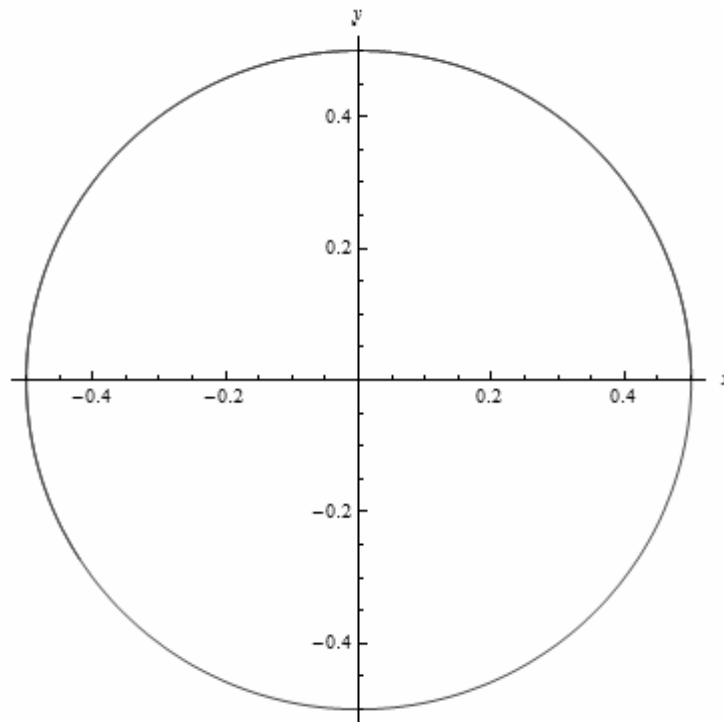


Рис. 10. Траектория точки А

Построим траекторию центра масс второго звена - это точка С на рис. 1:

```
ParametricPlot[oc[t,1],{t,0,10}, AxesLabel->{x,y}]
```

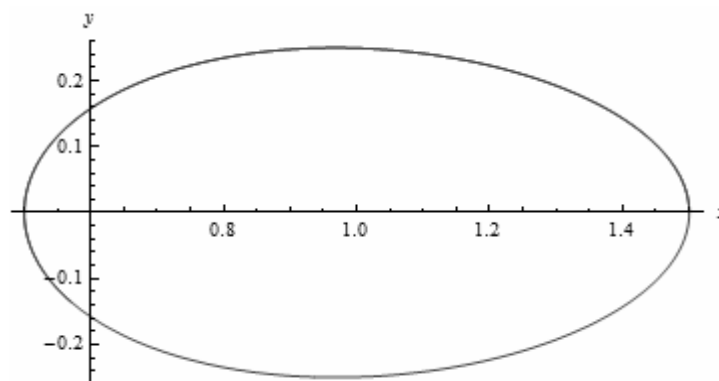


Рис. 11. Траектория точки С

Задание: постройте траекторию центра масс шатуна с началом координат в точке (0,0).

Задание: увеличьте размер шрифта для подписей осей.

Перейдем к кинематическим характеристикам: скорость и ускорение. По определению скорость – производная от радиус-вектора точки по времени. Для нахождения производной воспользуемся функцией $D[f, x]$, которая определяет производную от функции f по x , и построим график:

```
Voa[t_, omega_] = D[oa[t, omega], t]
```

```
Plot[Evaluate[Voa[t, 1]], {t, 0, 10}, PlotLegends -> "Expressions", AxesLabel -> {t, f}]
```

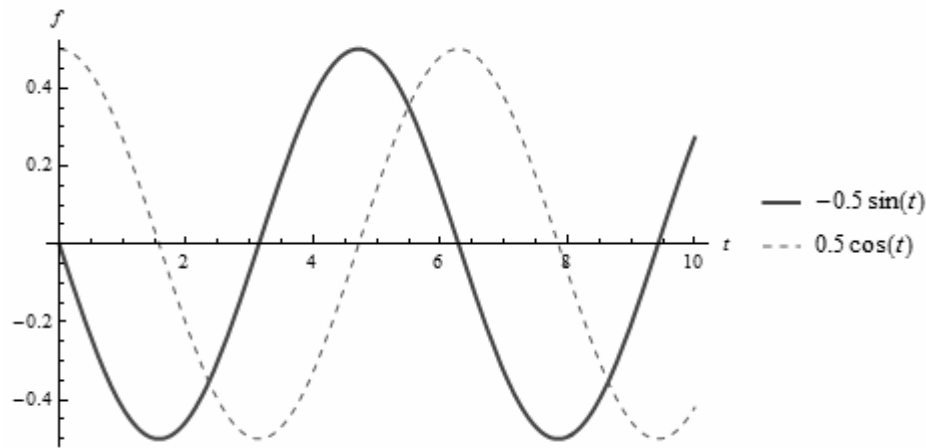


Рис. 12. Скорость точки А

Для нахождения ускорения нам необходимо найти вторую производную от радиус-вектора точки по времени. Для нахождения производной воспользуемся уже знакомой функцией $D[f, \{x, n\}]$, которая определяет n -ю производную от функции f по x . Построим график:

```
Woa[t_, omega_] = D[oa[t, omega], {t, 2}]
Plot[Evaluate[Woa[t, 1]], {t, 0, 10}, PlotLegends -> "Expressions",
  AxesLabel -> {t, f}]
```

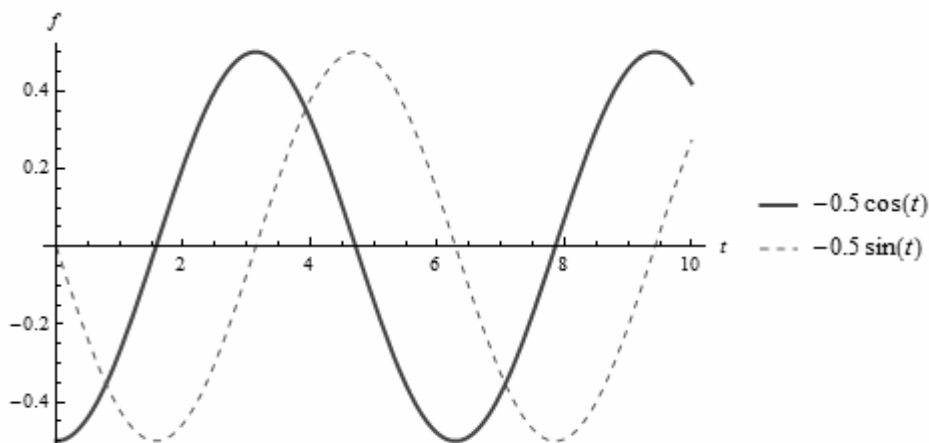


Рис. 13. Ускорение точки А

Задание: получите скорости и ускорения для точек В и С.

Чтобы определить величину скорости, воспользуемся функцией $Norm[expr]$, определяющей в нашем случае норму вектора $expr$:

```
Norm[Voa[t, omega]]
Norm[Woa[t, omega]]
```

Перейдем к построению анимации – для этого определим функцию KPM , которая будет хранить контур механизма в зависимости от аргумента t и параметра ω . Также определим функцию Vc , которая будет отображать вектор скорости. Упомянутые переменные KPM и Vc будем использовать с контек-

стом G (от английского Graphics). Для отображения векторов воспользуемся командой *Arrow*, которая однотипна с уже знакомой нам командой *Line* за исключением того, что полученная ломанная линия оканчивается стрелкой:

```
G`KPM[t_, omega_] = Line[{{0, 0}, oa[t, omega], ob[t, omega]}}];
G`Vc[t_, omega_] = {Red, Arrow[{oc[t, omega], oc[t, omega] + vc[t, omega]}}];
Manipulate[Graphics[{G`KPM[t, omega],
G`Vc[t, omega]}, PlotRange -> {{-1, 3}, {-1, 1}}, {t, 0, 100, 0.125}, {omega, 1, 5, 1}]
```

Здесь в функции *Manipulate* задано два аргумента для управления – это время t и угловая скорость ω .

Задание: постройте анимацию для ускорения центра масс шатуна.

Задание: поменяйте закон движения начального звена на равноускоренный и посмотрите результаты.

Определим направляющие косинусы для звеньев:

```
Noa[t_, omega_] = oa[t, omega] / Norm[oa[t, omega]];
Nab[t_, omega_] = ab[t, omega] / Norm[ab[t, omega]];
Nob[t_, omega_] = ob[t, omega] / Norm[ob[t, omega]];
```

Теперь можно найти проекцию вектора скорости на звено АВ, умножив скалярно вектор скорости точки С и единичный вектор направления \overline{AB} ; в Mathematica для операции скалярного умножения используется символ «.» (точка). Приведем команду построения анимации проекции вектора скорости на звено АВ:

```
G`Vpc[t_, omega_] = {Blue, Arrow[{oc[t, omega], oc[t, omega] + (vc[t, omega] . Nab[t, omega]) * Nab[t, omega]}}];
```

Задание: постройте анимацию проекции вектора скорости на перпендикуляр к звену АВ.

РАБОТА №2. КИНЕТОСТАТИЧЕСКИЙ РАСЧЕТ

1. Основное содержание работы

Задачей работы являются: построение в среде Mathematica силовых характеристик заданного механизма с учетом его движения; получение навыков работы с векторами решений; работа с контекстами в Mathematica, построение массивов векторов; построение различных типов графиков и анимаций.

2. Цель работы

Для заданного механизма определить реакции в шарнирах, найти уравновешивающую реакцию.

3. Определение реакций связей

Рассмотрим задачу кинестатики для КПМ. Необходимо: определить реакцию в точках А, О; построить годограф реакции в точке О, построить план сил.

В кинестатике второй закон Ньютона рассматривается как равновесие внешних и инерциальных сил:

$$\vec{F}_i + \vec{F} = 0, \quad (2.1)$$

где \vec{F}_i – силы инерции, а \vec{F} – сумма внешних сил.

Силы инерции по определению равны ускорению взятым с обратным знаком и умноженному на массу. Движение механизма понимается как нахождение положения равновесия всех внешних сил и сил инерции.

Для расчета многозвенных механизмов удобно понимать их как составные конструкции, в этом случае такие конструкции разбиваются на подконструкции. В точках разделения конструкции влияние отделяемой части заменяется реакцией связи. Рассмотрим применение этого метода для решения нашей задачи. В этом случае удобно разделить механизм в точке А, для компенсации влияния оставшейся части в точке А введем реактивную силу \vec{R}_a (R_{ax}, R_{ay}), при этом, если в точке А подконструкции АВ действует реакция R_a , то в точке А подконструкции ОА действует реакция $-\vec{R}_a$. В точке В введем реакцию опоры \vec{R}_b ($0, R_{by}$). В точке О введем реакцию опоры \vec{R}_o (R_{ox}, R_{oy}). Обозначим векторами силу тяжести звеньев, а также ускорение центра масс второго звена и соответствующую ему силу инерции (см. рис. 14).

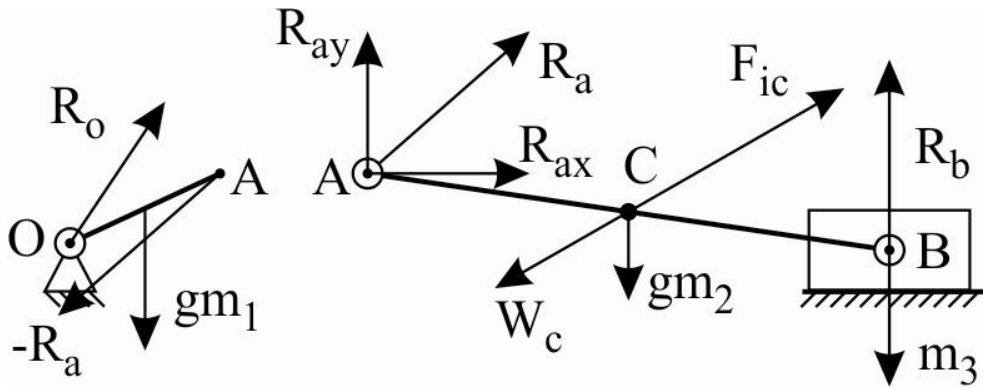


Рис. 14. Расчетная схема

Для составления уравнений моментов необходимо определить плечо от заданной точки до заданного вектора силы:

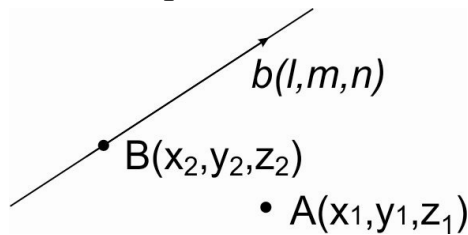


Рис. 15. Определение расстояния от точки до вектора

Из курса аналитической геометрии известно, что расстояние от точки до прямой (направляющий вектор которой известен) можно подсчитать по формуле:

$$h = \frac{|\overline{AB} \times \vec{b}|}{|\vec{b}|}, \quad (2.2)$$

где \vec{b} – вектор направления прямой, \overline{AB} – вектор, соединяющий точку A и точку прямой (см. рис. 15). В случае векторов, лежащих в одной плоскости, легко получить:

$$\begin{aligned} \overline{AB} &= (AB_x, AB_y, 0) \\ \vec{b} &= (b_x, b_y, 0) \\ \overline{AB} \times \vec{b} &= \begin{pmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ AB_x & AB_y & 0 \\ b_x & b_y & 0 \end{pmatrix} = (0, 0, AB_x \cdot b_y - AB_y \cdot b_x) \\ |\overline{AB} \times \vec{b}| &= AB_x \cdot b_y - AB_y \cdot b_x \\ \frac{|\overline{AB} \times \vec{b}|}{|\vec{b}|} &= \frac{AB_x \cdot b_y - AB_y \cdot b_x}{\sqrt{b_x^2 + b_y^2}} \end{aligned} \quad (2.3)$$

Определим функцию, подсчитывающую плечи векторов:

```
Dist[a_, b_] = (a[[1]]*b[[2]] - a[[2]]*b[[1]])/Norm[b];
```

Зададим неизвестные реакции и массовые параметры системы:

```
Ro = {Rox, Roy};
Ra = {Rax, Ray};
```

```
Rb={0,Rby};
cnst3={m1->1,m2->2,m3->2,g->9.8};
mass={0,-1};
```

Составим уравнения статики для подконструкции АВ с учетом инерциальных сил и запишем их решения в переменную *soluR1*. Здесь в постфиксной записи используется функция *Simplify[expr]*, которая упрощает алгебраическое выражение *expr* – в нашем случае это полученное решение.

```
soluR1=Solve[{Ra+Rb+m2*g*mass+m3*g*mass-
m2*wc[t,omega]=={0,0},Dist[ab[t,omega]*0.5,mass]*m2*g+Di
st[ab[t,omega],mass]*m3*g+Dist[ab[t,omega],-mass]*Rby-
Dist[ab[t,omega]*0.5,wc[t,omega]]*m2*Norm[wc[t,omega]]==
0},{Rax,Ray,Rby}]/Simplify
```

Определим функции решения *f`Ra* и *f`Rb* (контекст *f*) на основании полученного решения *soluR1*:

```
f`Ra[t_,omega_]=Ra/.soluR1[[1]]/.cnst3;
f`Rb[t_,omega_]=Rb/.soluR1[[1]]/.cnst3;
```

Составим уравнения статики для подконструкции ОА с учетом инерциальных сил, реакции R_a и запишем их решения в переменную *soluR2*:

```
soluR2=Solve[{Ro-
f`Ra[t,omega]+m1*g*mass=={0,0},Dist[oa[t,omega]*0.5,mass
]*m1*g-Dist[oa[t,omega],
f`Ra[t,omega]]*Norm[f`Ra[t,omega]]==0},{Rox,Roy}]/Simpl
ify
```

Определим функцию решения *Rof* на основании полученного решения *soluR2*:

```
f`Ro[t_,omega_]=Ro/.soluR2[[1]]/.cnst3;
```

Задание: решите задачу с учетом момента инерции второго звена – шатуна, момент инерции удобно задать как константу *J*.

4. Построение уравновешивающей силы и плана сил

Построим закон для реакции R_o и годограф реакции:

```
Plot[Evaluate[f`Ro[t,1]],{t,0,10},PlotLegends-
>Automatic,PlotStyle->{Thick,Dashed}]
ParametricPlot[Evaluate[f`Ro[t,1]],{t,0,10},PlotLegends-
>Automatic,AxesLabel->{x,y}]
```

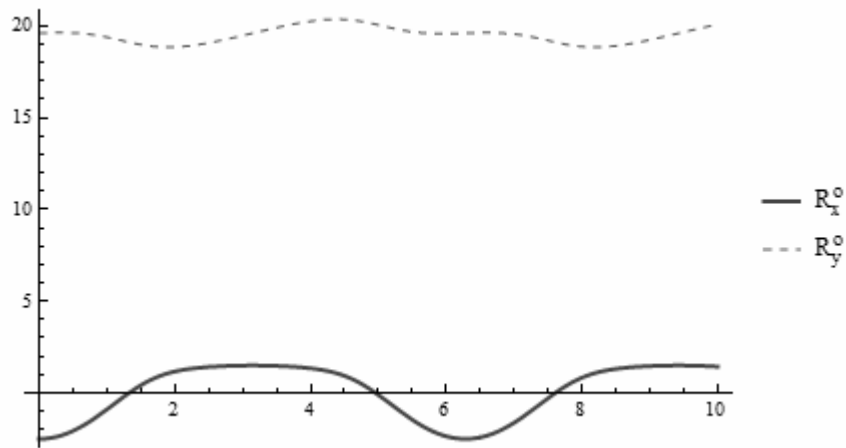


Рис. 16. Реакция в точке O

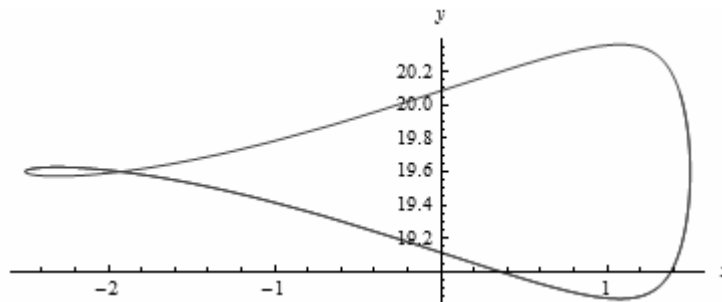


Рис. 17. Годограф вектора реакции в точке O

Построим анимацию механизма со всеми силами. При выводе красными векторами будем обозначать силы тяжести звеньев, синими – реакции, зеленым – инерциальную силу. В приведенном коде массы показаны единичными векторами, а реакции и сила инерции – с масштабными коэффициентами. Это сделано для наглядности анимации. Все вектора для вывода на экран хранятся в переменных с контекстом $G^$:

```
G`Rb[t_, omega_] = {Blue, Arrow[{ob[t, omega], ob[t, omega] + f`Rb[t, omega]/70}]};
G`Ra[t_, omega_] = {Blue, Arrow[{oa[t, omega], oa[t, omega] + f`Ra[t, omega]/70}]};
G`Ro[t_, omega_] = {Blue, Arrow[{0, 0}, f`Ro[t, omega]/70]};
G`WcI[t_, omega_] = {Green, Arrow[{oc[t, omega], oc[t, omega] - (m2/.cnst3)*wc[t, omega]/5}]};
G`m1[t_, omega_] = {Red, Arrow[{oa[t, omega]*0.5, oa[t, omega]*0.5+mass}]};
G`m2[t_, omega_] = {Red, Arrow[{oc[t, omega], oc[t, omega]+mass}]};
G`m3[t_, omega_] = {Red, Arrow[{ob[t, omega], ob[t, omega]+mass}]};
```

```
Manipulate[Graphics[{G`KPM[t, omega], G`Rb[t, omega], G`Ra[t, omega], G`Ro[t, omega], G`WcI[t, omega],
```

```
G`m1[t, omega], G`m2[t, omega], G`m3[t, omega]}, PlotRange->{{-1, 3}, {-2, 2}}, {t, 0, 100, 0.125}, {omega, 1, 5, 1}]
```

Чтобы проверить корректность расчетов, построим план сил второго звена. Здесь будем использовать ту же цветовую схему, как и ранее. В результате мы должны получить замкнутый многоугольник (см. рис. 18).

```
G`F1[t_, omega_]={Blue, Arrowheads[0.2], Arrow[{{0, 0}, f`Ra[t, omega]}}];
G`F2[t_, omega_]={Red, Arrowheads[0.2], Arrow[{Raf[t, omega], f`Ra[t, omega]+m2*g*mass]}}];
G`F3[t_, omega_]={Red, Arrowheads[0.2], Arrow[{f`Ra[t, omega]+m2*g*mass, f`Ra[t, omega]+m2*g*mass+m3*g*mass]}}];
G`F4[t_, omega_]={Green, Arrowheads[0.2], Arrow[{f`Ra[t, omega]+m2*g*mass+m3*g*mass, f`Ra[t, omega]+m2*g*mass+m3*g*mass-m2*wc[t, omega]}}];
G`F5[t_, omega_]={Blue, Arrowheads[0.2], Arrow[{f`Ra[t, omega]+m2*g*mass+m3*g*mass-m2*wc[t, omega], f`Ra[t, omega]+m2*g*mass+m3*g*mass-m2*wc[t, omega]+f`Rb[t, omega]}}];
```

```
Manipulate[Graphics[{G`F1[t, omega], G`F2[t, omega], G`F3[t, omega], G`F4[t, omega], G`F5[t, omega]}], {t, 0, 100, 0.125}, {omega, 1, 5, 1}]
```

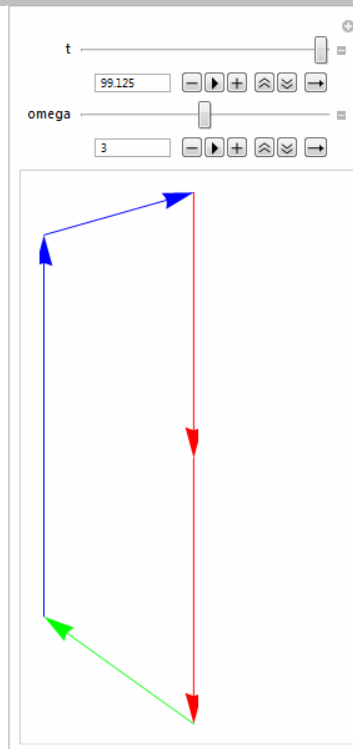


Рис. 18. План сил

В случае увеличения количества учитываемых сил трудоемкость вышеуказанного кода значительно увеличивается, поэтому целесообразней обоб-

шить построение плана сил с помощью массива. Определим список (массив) PF для сил:

```
PF={{0,0},f`Ra[t,omega],m2*g*mass/.cnst3,m3*g*mass/.cnst3,-m2*wc[t,omega]/.cnst3,f`Rb[t,omega]};
```

Создадим список цветов для каждой силы (здесь *Null* означает пустое значение):

```
color={Null,Blue,Red,Red,Green,Blue};
```

Начальная точка каждого вектора определяется как сумма всех предыдущих векторов, тогда используем функцию $Sum[f,\{i,i_{min},i_{max},di\}]$, которая возвращает сумму выражения f по i в интервале $\{i_{min}, i_{max}\}$ с шагом di . С помощью упомянутой функции определим массив изображений векторов сил $G`F$:

```
G`F[t_,omega_]=Table[{color[[i]],Arrowheads[0.2],Arrow[{Sum[PF[[j]],{j,1,i-1}],Sum[PF[[j]],{j,1,i}]}]}, {i,2,6}];
```

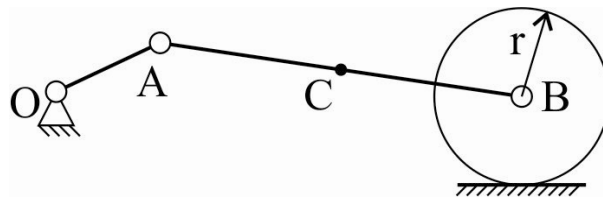
Теперь выведем массив $G`F$ на экран:

```
Manipulate[Graphics[G`F[t,omega]],{t,0,100,0.125},{omega,1,5,1}]
```

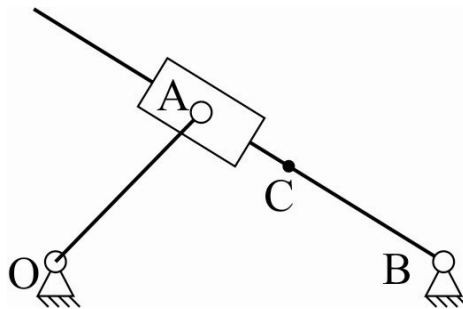
Задание: постройте план сил всей конструкции.

Задание: решите задачу с учетом силы инерции третьего звена – ползуна.

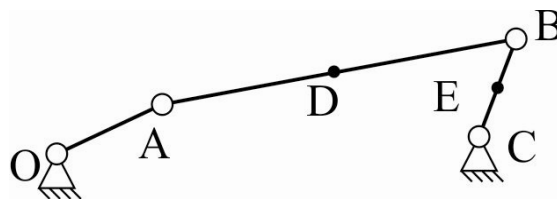
ЗАДАНИЯ



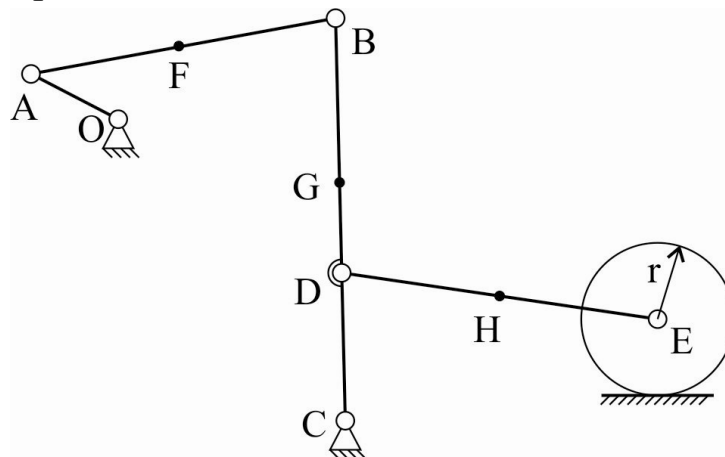
Определите кинематические характеристики механизма и реакции в связях: $OA=0.5AB=0.3r$, $AC=CB$. Ведущее звено OA вращается с постоянной угловой скоростью ω .



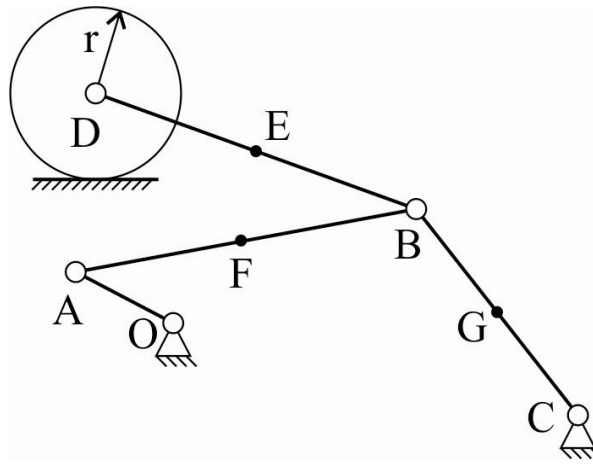
Определите кинематические характеристики механизма и реакции в связях: $OA=BC$. Ведущее звено OA вращается с постоянной угловой скоростью ω .



Определите кинематические характеристики механизма и реакции в связях: $OA=0.3AB=0.5BC$, $AD=DB$, $CE=EB$. Ведущее звено OA вращается с постоянной угловой скоростью ω .



Определите кинематические характеристики механизма и реакции в связях: $OA=0.5AB=0.25BC=0.5DE=0.75r$, $AF=FB$, $CG=GB$, $CD=0.25CB$, $DH=HE$. Ведущее звено OA вращается с постоянной угловой скоростью ω .



Определите кинематические характеристики механизма и реакции в связях: $OA = 0.5AB = 0.5BC = 0.5BD = 0.75r$, $AF = FB$, $CG = GB$, $BE = DE$. Ведущее звено OA вращается с постоянной угловой скоростью ω .

ПРИЛОЖЕНИЕ

1. Работа с файлами

На практике часто возникает задача чтения результата эксперимента из файла для сравнения с полученными результатами моделирования или же задача сохранения полученных данных в файл для использования их в последующих расчетах. Рассмотрим возможности среды Mathematica для работы с файлами. Для определения рабочей папки файлов используется команда `SetDirectory[dir]`, которая устанавливает папку по умолчанию `dir`. Команда `Directory[]` возвращает актуальную рабочую папку.

2. Экспорт

Экспорт данных из Mathematica реализуется командой `Export["file.ext", expr, "format"]` которая записывает данные `expr` в файл `file` с расширением `ext` в формате `format` (этот параметр необязателен для задания). Часто используемые параметры для `format`: `"Data"` – упорядоченные данные, `"Image"` – графический объект, `"Graphics"` и `"Graphics3D"` – график или геометрия в 2D или 3D соответственно (остальные типы форматов смотрите в документации к Mathematica). Рассмотрим экспорт данных на примере:

```
Export["plot.jpg", Plot[Sin[x], {x, 0, Pi}]]  
Export["plot.jpg", Plot[Sin[x], {x, 0, Pi}, "Image"]]
```

Здесь в обоих случаях в рабочую папку в файл `plot.jpg` будет записан график функции $\sin(x)$ на интервале $[0, \pi]$. Mathematica распознает формат по расширению файла, уточнение формата чаще всего необходимо в конкретных случаях.

```
Export["plot.txt", Table[{x, Sin[x]}, {x, 0, Pi, 0.1}]]
```

В этом примере в рабочую папку в файл `plot.txt` будет записана табуляция функции $\sin(x)$ на интервале $[0, \pi]$ с шагом 0.1. Но пары чисел будут заключены в массивные скобки Mathematica. Чтобы убрать их и задать разделителем табуляцию, зададим формат `"Table"`:

```
Export["plot.txt", Table[{x, Sin[x]}, {x, 0, Pi, 0.1}], "Table"]
```

2. Импорт

Импорт данных в Mathematica реализуется командой `Import["file.ext", elements]`, которая читает данные `elements` (необязательный параметр) из файла `file` с расширением `ext`. Прочтем ранее записанные данные:

```
Import["plot.jpg"]  
Import["plot.jpg", "ImageSize"]
```


В первом случае результатом будет изображение графика функции, во втором – размер изображения. Теперь перейдем к импорту данных. Следующая команда загрузит текстовые данные табуляции функции из файла и запишет их в переменную *T*:

```
T=Import["plot.txt"]
```

При таком чтении из файла данные в *T* не воспринимаются как массив – для этого необходимо использовать опцию *Table*:

```
T=Import["plot.txt", "Table"];
```

Теперь данные из файла прочтены и записаны в *T* в виде массива, значит, к ним применимы все действия, возможные с массивами данных:

```
T//MatrixForm
```

```
T[[2]]
```

```
T[[2, 2]]
```

Второй командой, полезной для чтения из файла, является *ReadList["file.ext", type]*, которая читает данные заданного типа *type* из файла *file* с расширением *ext*. Прочтем те же данные из файла с табуляцией функции и запишем их в массив *T*:

```
T=ReadList["plot.txt", Number, RecordLists->True]
```

```
T//MatrixForm
```

```
T[[2]]
```

СПРАВОЧНЫЙ МАТЕРИАЛ

$context`name$	обращение к переменной $name$ по контексту $context$
$name[[i]]$	обращение к i -ому элементу массива (списка, вектора) $name$
$func[expr]$ или $expr//func$	вызов функции $func$ с аргументом $expr$
$name[[i,j]]$ или $name[[i]][[j]]$	обращение к i -ому j -ому элементу массива $name$
$expr/.rule$	подстановка в выражение $expr$ правила $rule$
$expr//.rule$	повторяющаяся подстановка в выражение $expr$ правила $rule$
$name[arg_]=expr$	задание функции $name$ с аргументом arg в виде выражения $expr$
$a.b$	скалярное умножение вектора a на b
$Cross[a,b]$	векторное умножение вектора a на b
$Norm[a]$	норма объекта a
$Solve[expr, vars]$	решение заданного уравнения $expr$ относительно списка неизвестных $vars$
$Graphics[obj]$	вывод на экран графического объекта
$Plot[f, \{x, x_{min}, x_{max}\}]$	построение графика функции $f=f(x)$ в диапазоне (x_{min}, x_{max})
$ParametricPlot[f, \{t, t_{min}, t_{max}\}]$	построение графика функции $f_i=f_i(t)$ в диапазоне (t_{min}, t_{max})
$D[f, \{x, n\}]$	n -ая производная от функции f
$Table[expr, \{i, i_{min}, i_{max}, di\}]$	возвращает список выражения $expr(i)$ в диапазоне (i_{min}, i_{max}) с шагом di
$Sum[expr, \{i, i_{min}, i_{max}, di\}]$	возвращает сумму выражения $expr(i)$ в диапазоне (i_{min}, i_{max}) с шагом di

РЕКОМЕНДУЕМАЯ ЛИТЕРАТУРА

1. Дьяконов В.П. Mathematica 5.1/5.2/6 Программирование и математические вычисления. – М.: LVR-Пресс, 2008. – 576 с.
2. Дьяконов В.П. Mathematica 5/6/7 Полное руководство. – М.: LVR-Пресс, 2010. – 624 с.
3. Кристалинский Р.Е., Шапошников Н.Н. Решение вариационных задач строительной механики в системе Mathematica: *Учебное пособие*. – СПб: Издательство "Лань", 2010. – 250 с.
4. Артюхин Ю.П. Строительная механика в пакетах "МАТЕМАТИКА" и "ANSYS": *учебное пособие*. Казань, 2009. – 120 с.
5. Артюхин Ю.П., Гурьянов Н.Г., Котляр Л.М. Система Математика 4.0 и ее приложения в механике: *учебное пособие*. Казань, Набережные Челны, 2002. – 415 с.
6. Новожилов И.В., Зацепин М.Ф. Типовые расчеты по теоретической механике на базе ЭВМ: *Учеб. пособие для втузов*. – М.: Высш. шк., 1986 – 136 с.: ил.