

С целью использования привода для работы с насадками от других УКМ, разработаны конструкции промежуточных стыковочных узлов, которые с одной стороны коммутируются с выходным валом привода П-11, а с другой - с хвостовиком насадок от других приводов.

Необходимо отметить возможность использования с проектируемым вариантом УКМ практически любой насадки от известных приводов при наличии соответствующего стыковочного узла.

Работа выполнялась в рамках региональной научно-технической программы. Разработка доведена до уровня опытно-промышленного образца.

УДК.681.5.017+539.215

## ГРАФИЧЕСКОЕ ПРЕДСТАВЛЕНИЕ ДЕФОРМАЦИОННЫХ МОДЕЛЕЙ СТЕРЖНЕВОЙ ОПОРЫ

Галковский П.В., Стригоцкий Д.А., Покатилов А.Е.

Могилевский государственный технологический институт

Могилев, Беларусь

В настоящее время все более широкое применение получает анализ различных расчетных моделей с помощью ПЭВМ по их графическому представлению, включая мультипликацию. Такая интерпретация позволяет более качественно анализировать поведение технических объектов.

В данной работе представляется программа для графического моделирования деформационного поведения стержневой опоры, которая может как иметь вращение относительно своей оси, так и быть неподвижной. Такая опора в реальности может быть ригелем в плоской раме или валом в механизме.

Разработанная программа Project 2. exe. написана на Delphi 5.0. Исходные данные для построения графической модели деформационного поведения опоры в динамике она берет из динамического массива, что позволяет разделить расчетные модели деформации и их графическую прорисовку. Что в свою очередь, позволяет разрабатывать различные деформационные модели стержневых опор, используя одну программу для графического моделирования. Программа Project 2. exe. выполняет мультипликацию деформируемой опоры в поперечном сечении в плоскости  $XOY$ , мультипликацию по длине стержня в плоскости  $XOY$  и показ в динамике упругодеформируемой опоры с грузом на ней в пространстве.

В каждом окошке, где показана графическая модель, имеется поля для показа параметров деформации численно, соответствующих изучаемой плоскости. При этом стержневая опора деформируется с учетом масштаба.