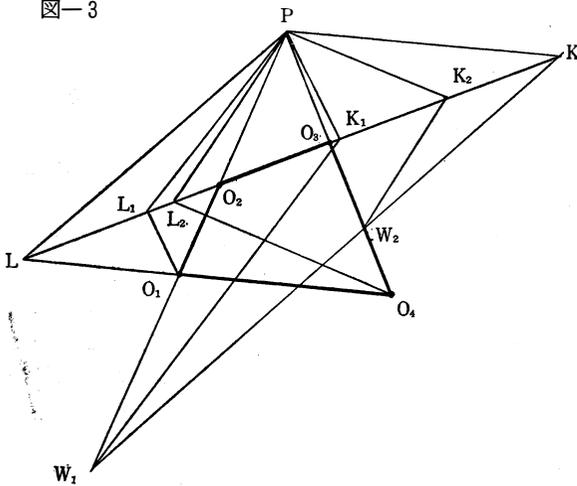


いま図～1と図～2の対応について考えてみるに、図～2において、曲率中心を結ぶ M_1M_2L 直線は、図～1において ML 直線に対応し、図～2において運動点 C_2C_1 を結ぶ C_2C_1L 直線は、図～1においては、 CL 直線に対応している。図～2の LP 直線は、図～1の LP 直線に対応している。図～2の KW_1W_2 直線は図～1の KW 直線に対応している。このことは筆者の述べている作図法と従来の作図法との関係をあらわすものである。

いまこの関係を図～3のような4節リンク機構の運動に応用した場合について述べることにする。

図-3



図～3において、 $O_1O_2O_3O_4$ を4節リンク機構とする。 O_1O_4 を固定節として、 O_2O_3 節が運動する場合について考えることにする。この場合変曲点 W_1W_2 は、図～2の方法によればつきのようにして求め得られる。⁽³⁾まず O_1O_4 を結び、その延長と O_2O_3 を結んだものの延長との交りを L とする。この場合の運動の瞬間中心は O_1O_2 の延長と、 O_4O_3 の延長との交りとして求められる。

P から O_4O_1L に平行に PK をひき、 LO_2O_3 直線との交りを K とする。 K から LP に平行に KW_2W_1 をひき、 PO_3O_4 直線および PO_2O_1 直線との交りを W_1W_2 とする。この場合 W_1W_2 は変曲点である。図～1の方法によって求めるとすれば、例えば W_1 を求める場合には、 O_1 から任意に O_1L_1 をひき、運動点 O_2 を通る任意の O_3O_2 直線との交りを L_1 とする。 L_1P を結び P から O_1L_1 に平行 PK_1 をひき、 $O_3O_2L_1$ 直線との交りを K_1 とする。 K_1 から L_1P に平行にひき、 O_2O_1 直線との交りを W_1 とする。これが求める変曲点である。同じように W_2 を求めるには、 O_4 から任意に O_4L_2 をひき、運動点 O_3 を通る任意の O_2O_3 直線との交りを

L_2 とする。 L_2P を結び、 P から O_4L_2 に平行に PK_2 をひき、 O_2O_3 直線との交りを K_2 とする。 K_2 から L_2P に平行にひき、 O_3O_4 直線との交りを W_2 とする。これが求める変曲点である。

参 照 文 献

- (1) 長元亀久男, 機械運動の問題についての一考察(第4級)富山大学工学紀要, 20, (昭和44年3月)
 - (2) 酒井 高男, 機構学大要, 養賢堂(1967)
 - (3) 野口 尚一, 機械運動の理論, 日刊工業(昭和22年)
- (昭和44.10.28受付)