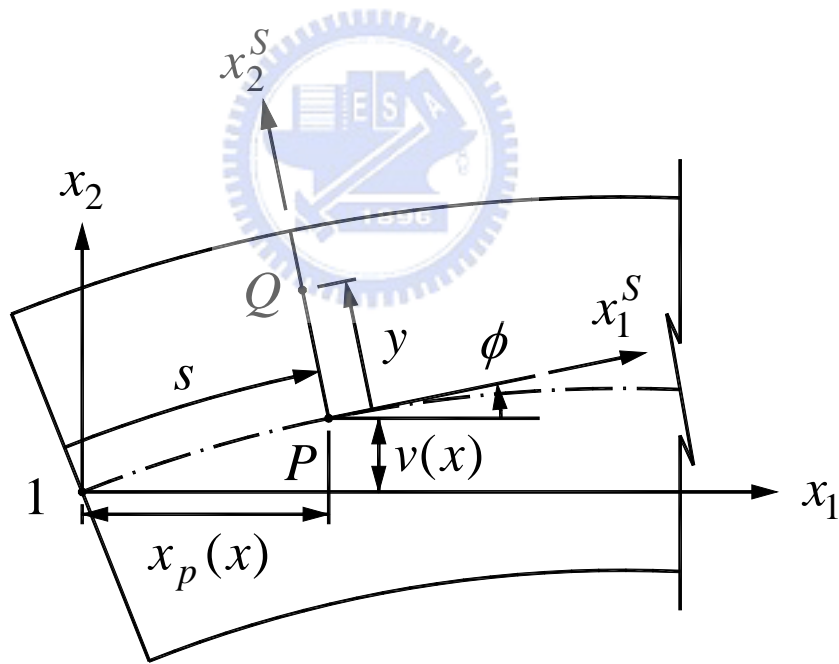
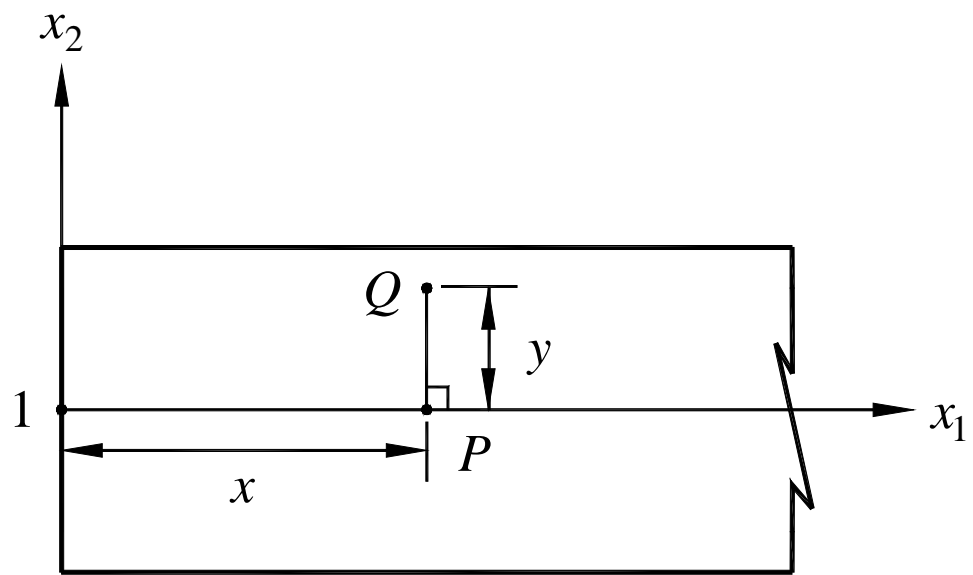
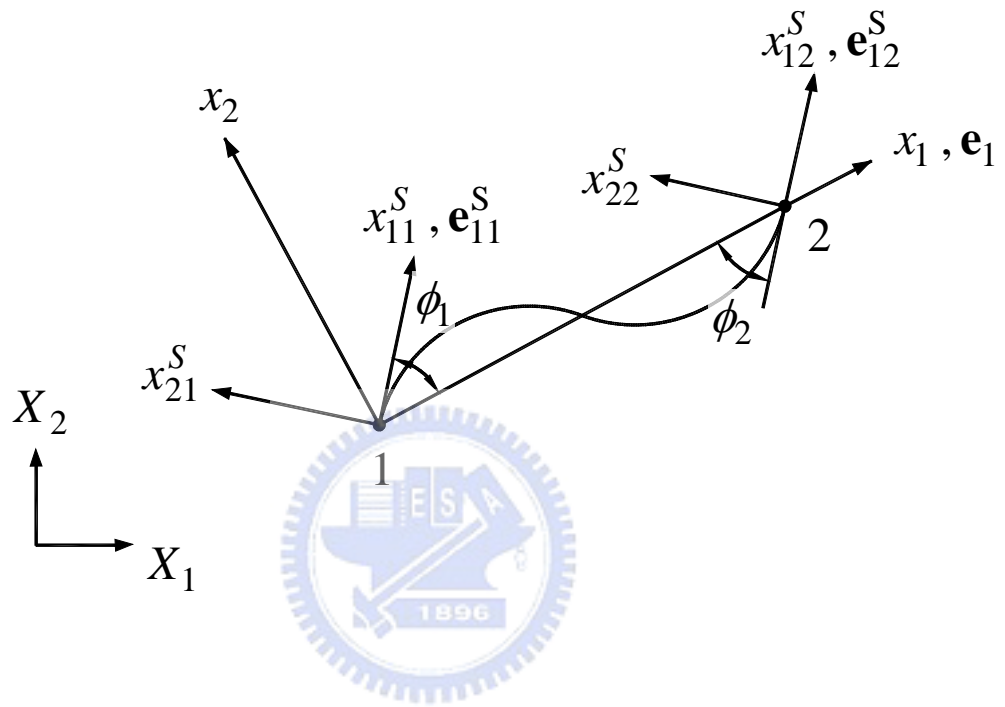


Prismatic Joint

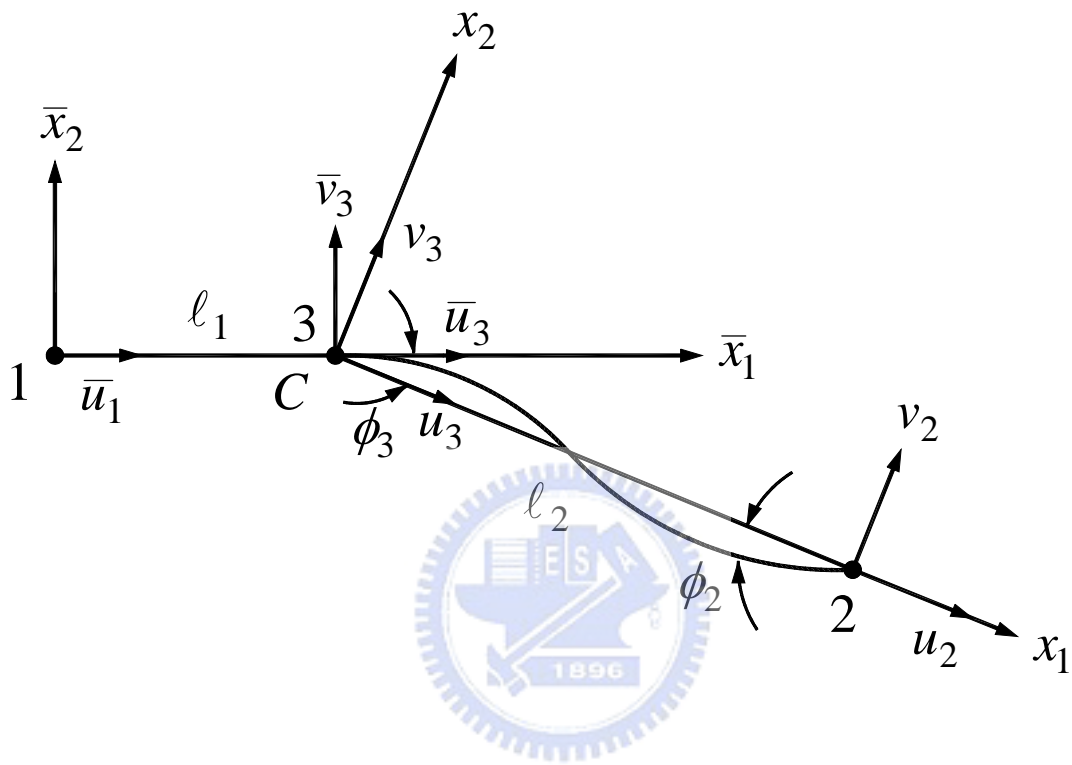
圖一 旋轉滑動梁示意圖



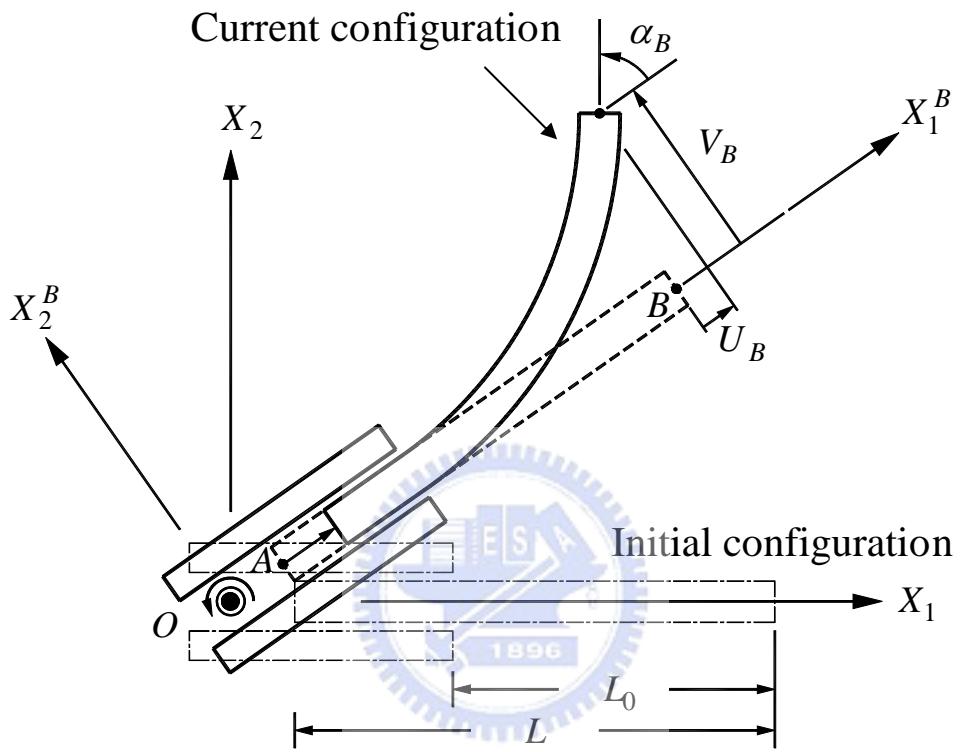
圖二 稜柱形導槽外的梁元素之位移



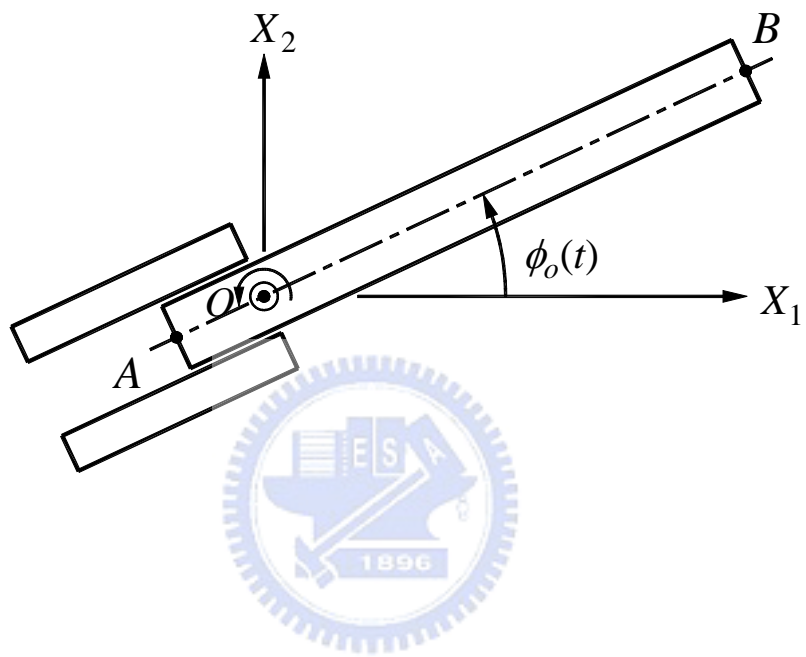
圖三 元素節點變形角之決定



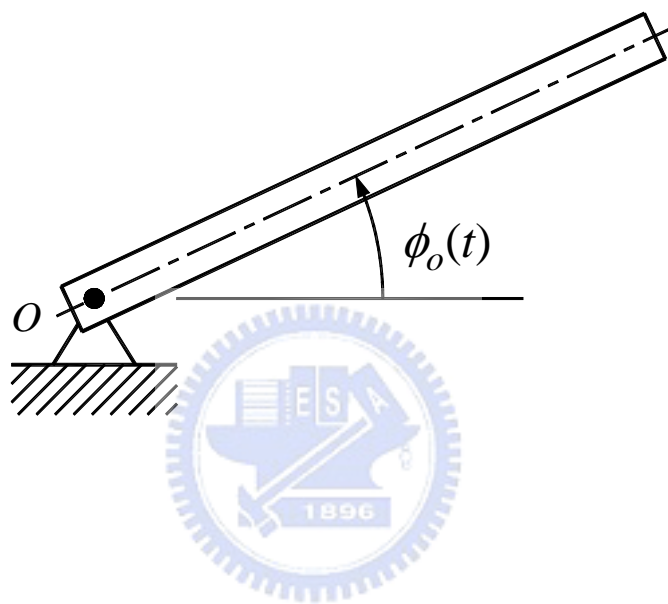
圖四 轉接元素之示意圖



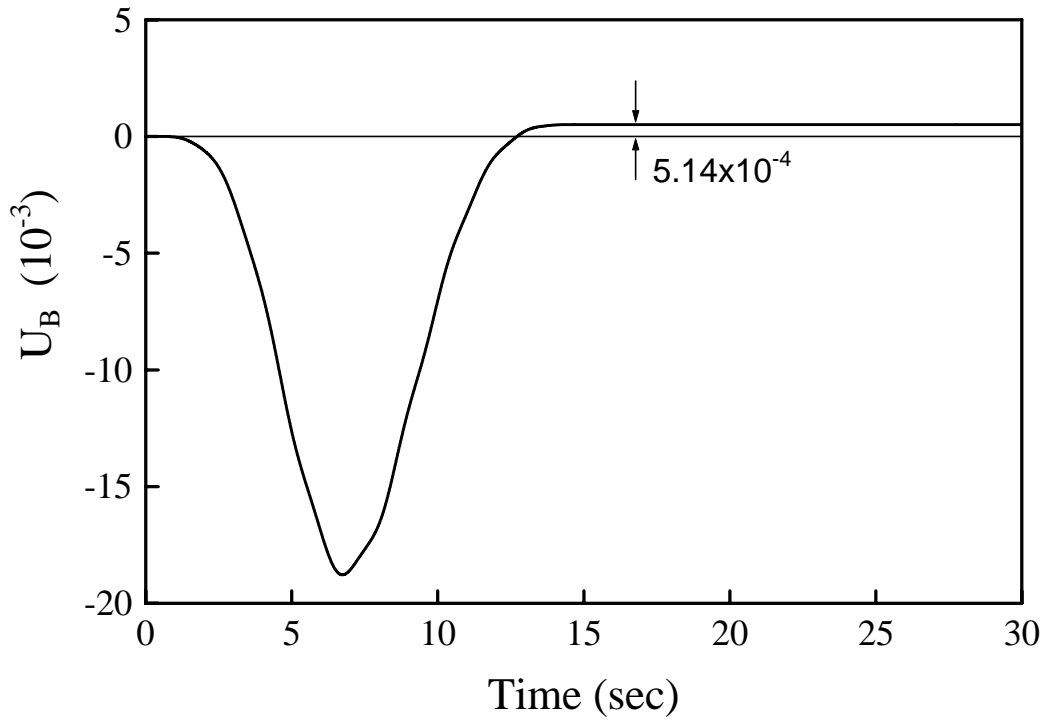
圖五 旋轉滑動梁示意圖



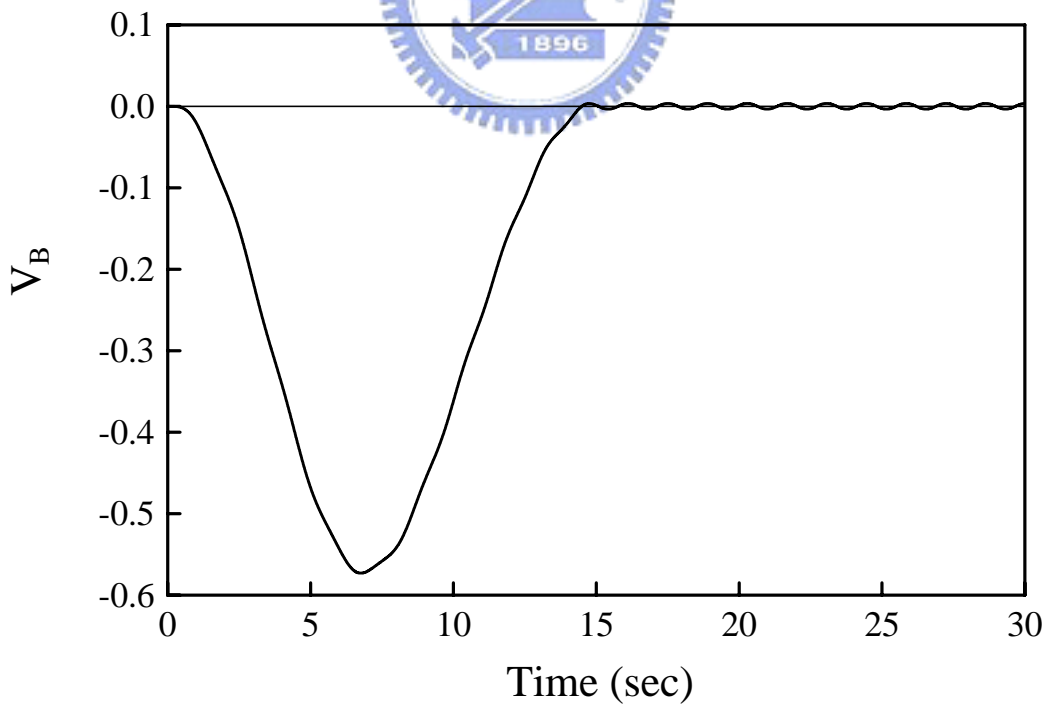
圖六 以旋轉滑動梁模擬旋轉懸臂梁之示意圖



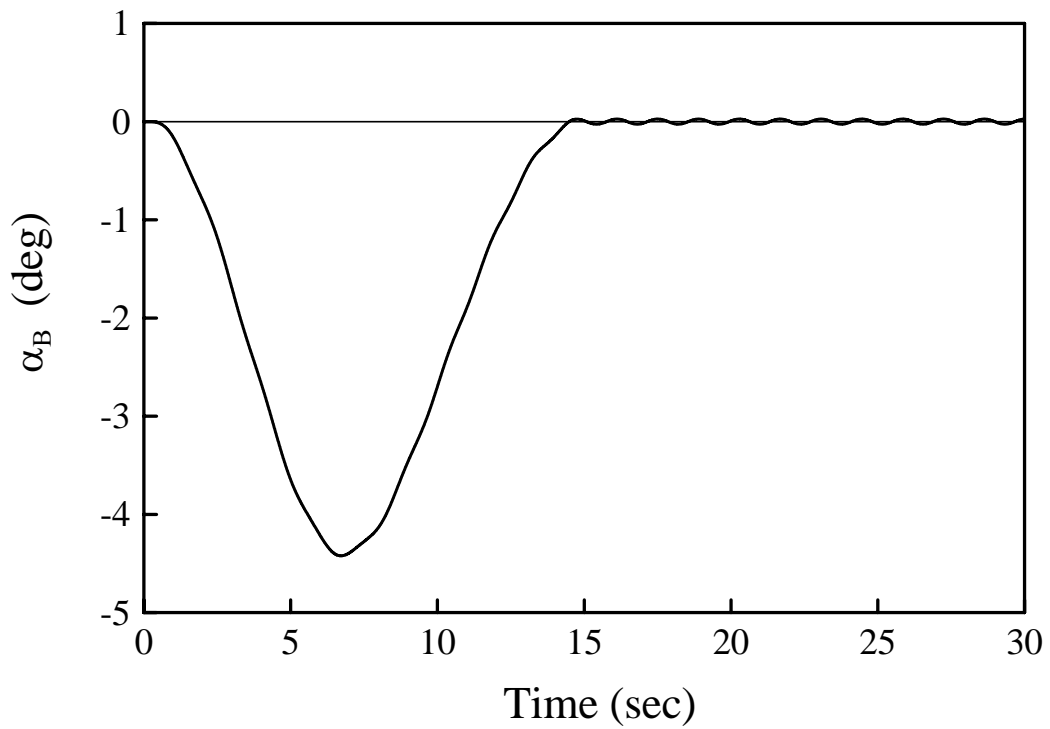
圖七 旋轉懸臂梁示意圖



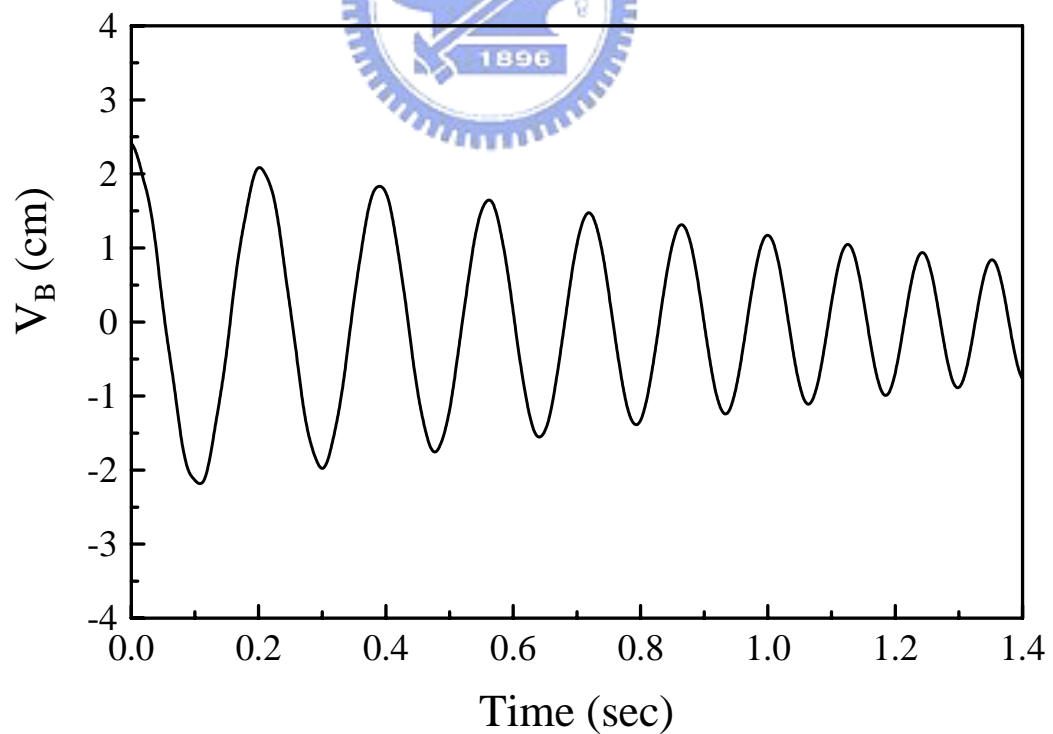
圖八 旋轉懸臂梁端點在 X_1^B 方向的位移



圖九 旋轉懸臂梁端點在 X_2^B 方向的位移

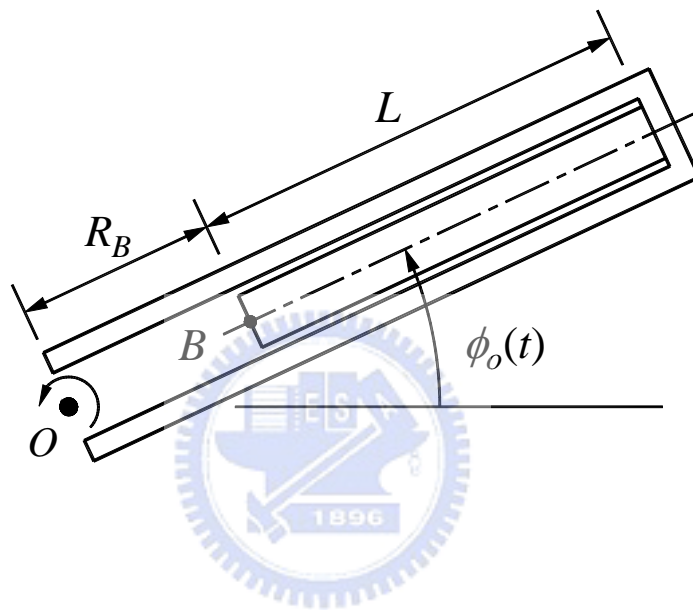


圖十 旋轉懸臂梁端點在 X_3^B 方向的位移

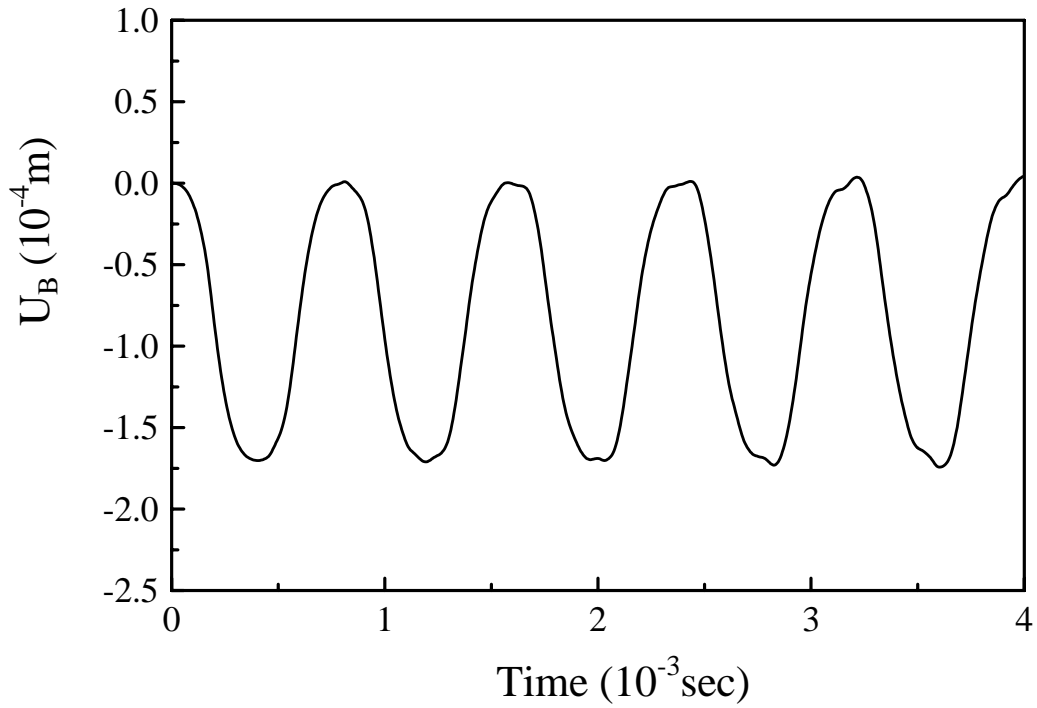


圖十一 無旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移($L = 76.2\text{cm}$ 、

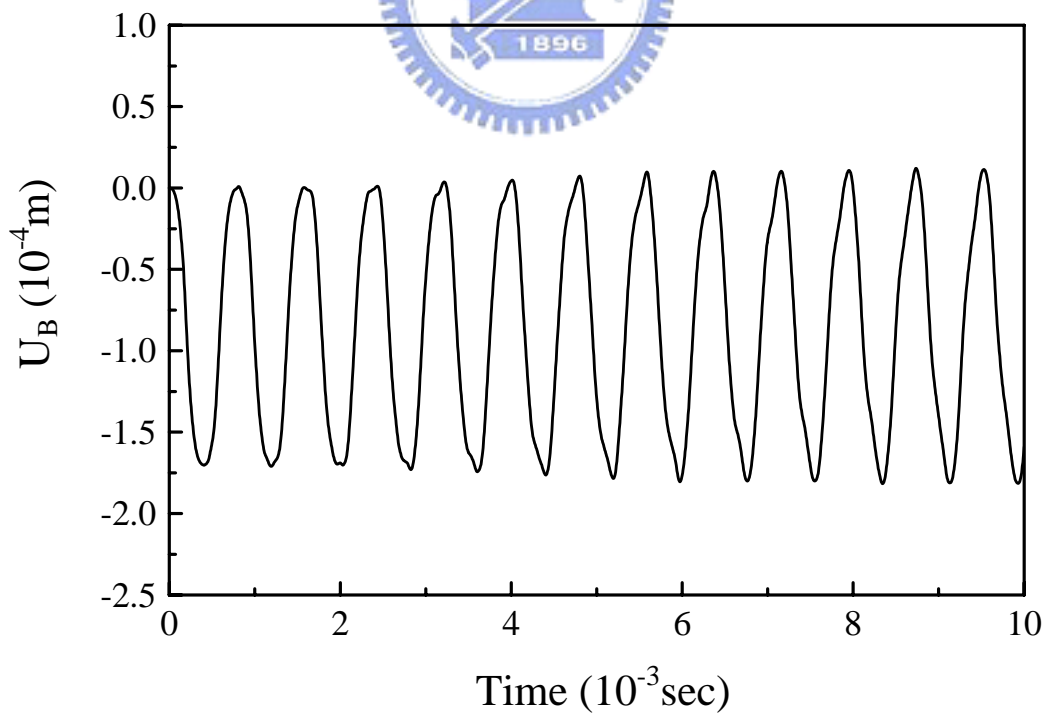
$$L_0 = 52.5\text{cm}、V_B^0 = 2.4\text{cm}、v_0 = -11.45\text{cm/s})$$



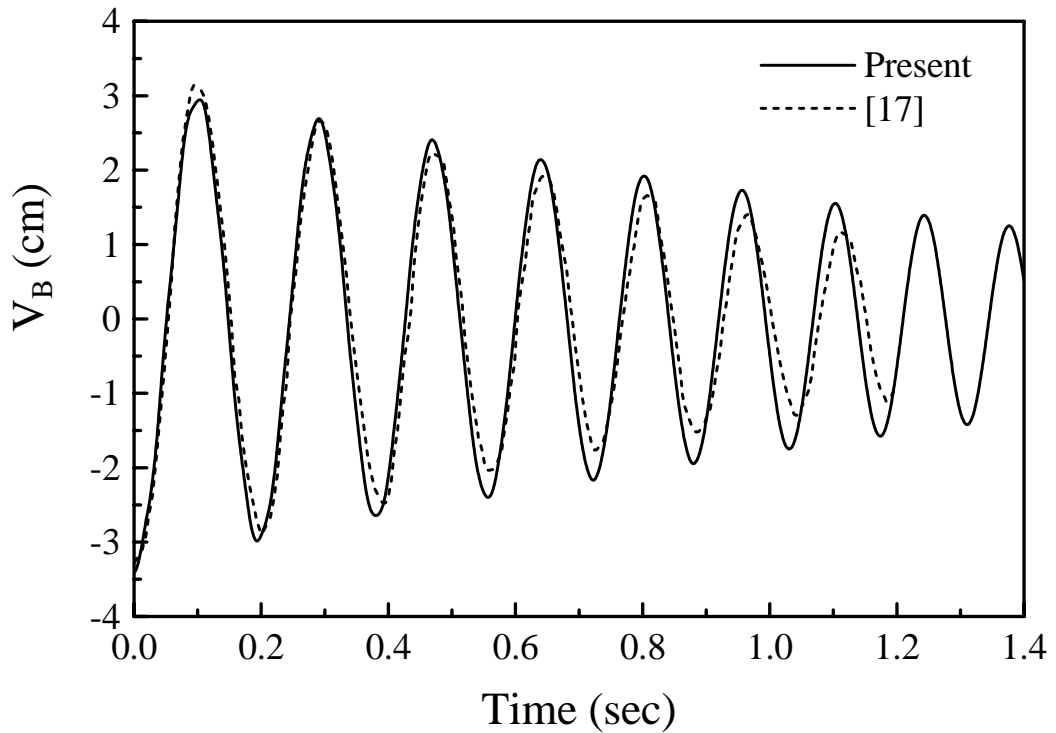
圖十二 以旋轉滑動梁模擬旋轉桿件之示意圖



圖十三 等速旋轉之桿件端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 1\text{m}$ 、 $\omega_0 = 100\text{rad/s}$)

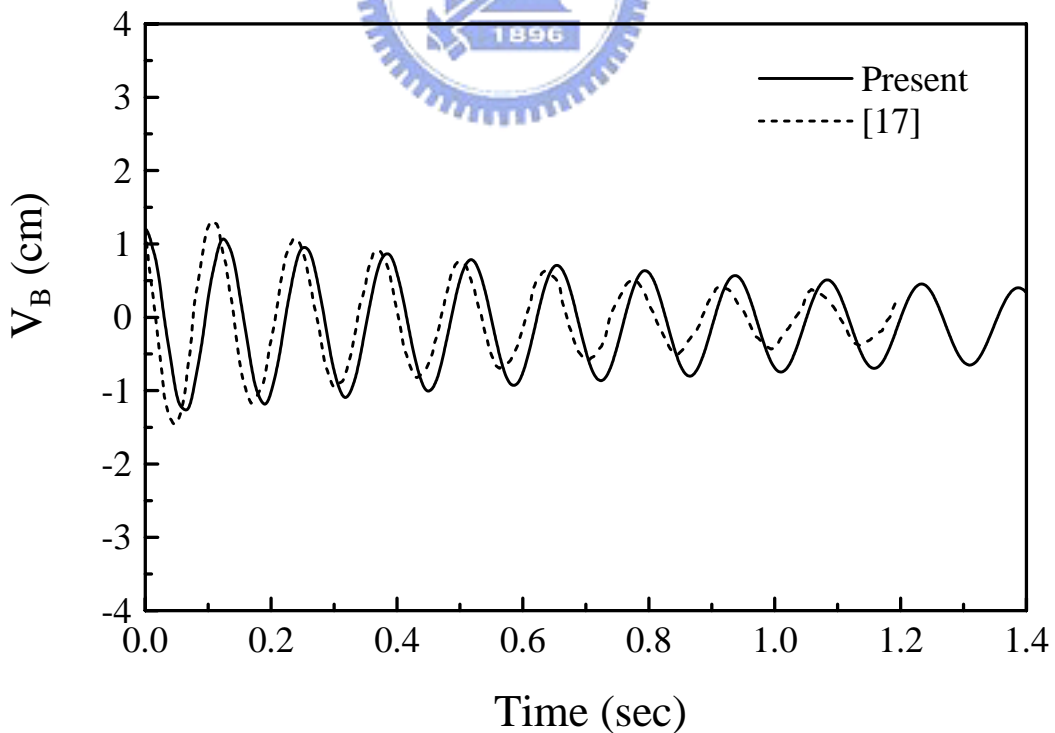


圖十四 等速旋轉之桿件端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 1\text{m}$ 、 $\omega_0 = 100\text{rad/s}$)



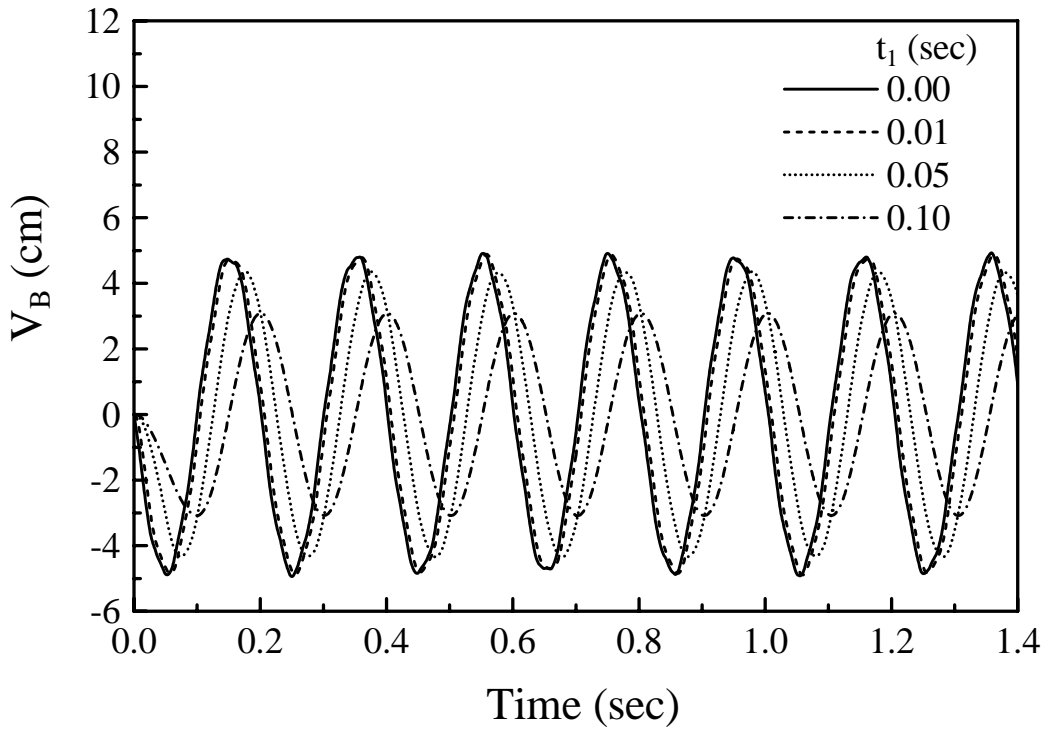
圖十五 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移(具初速)

($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_0 = 2.6\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



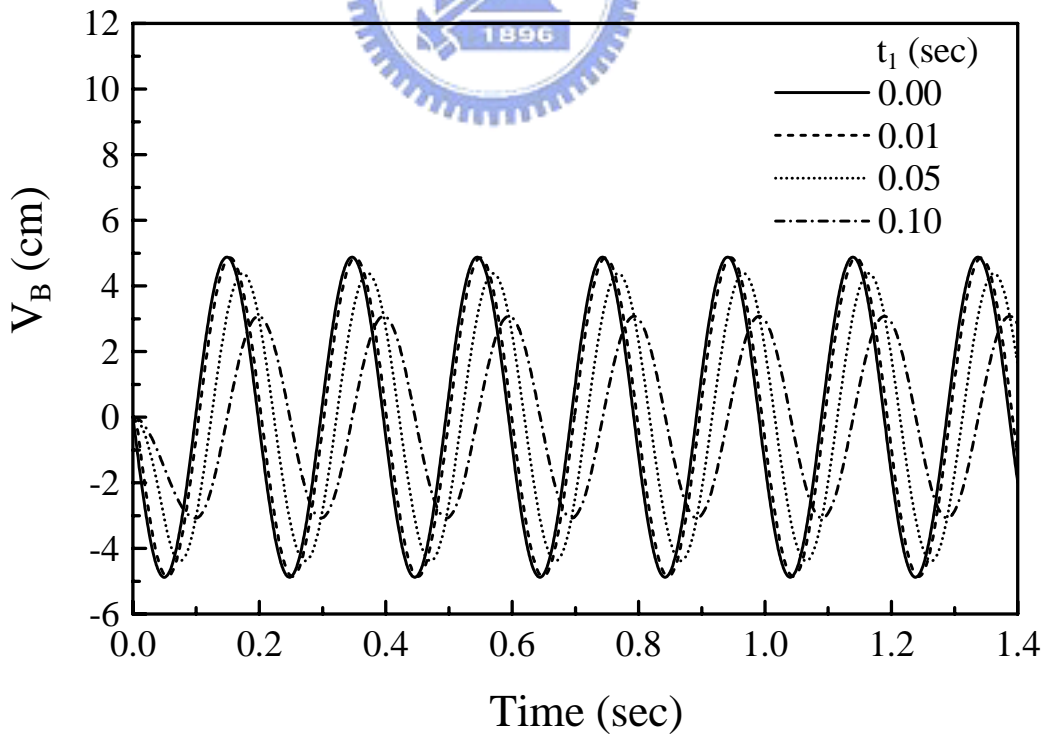
圖十六 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移(具初速)

($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm}$ 、 $\omega_0 = 2.6\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



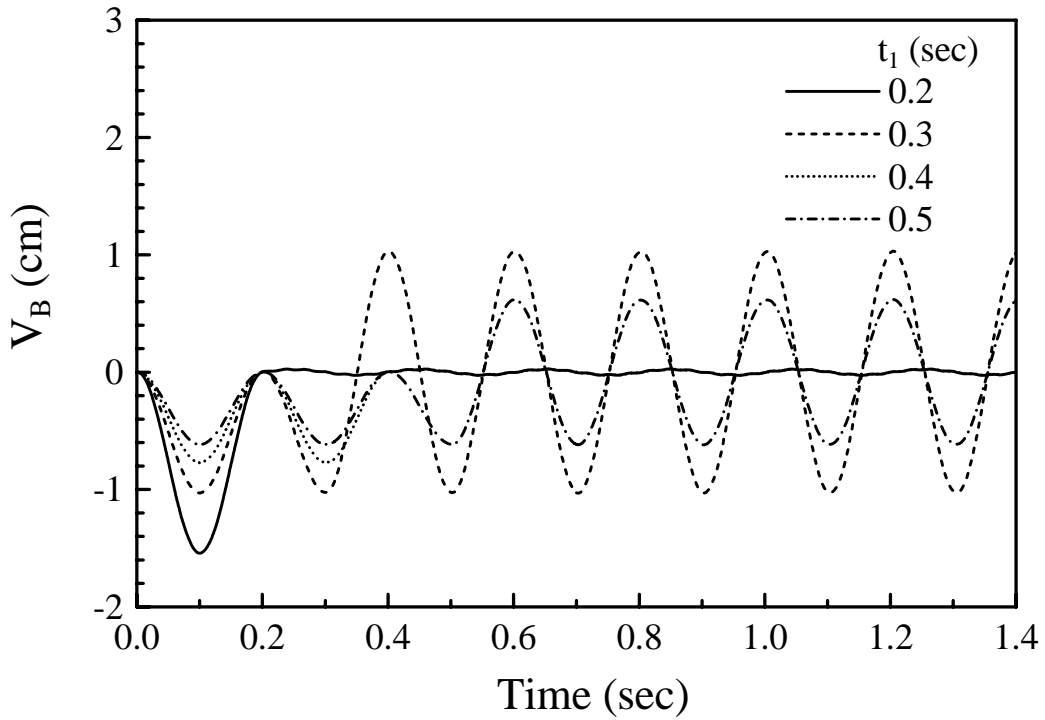
圖十七 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移(無阻尼)

($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$)



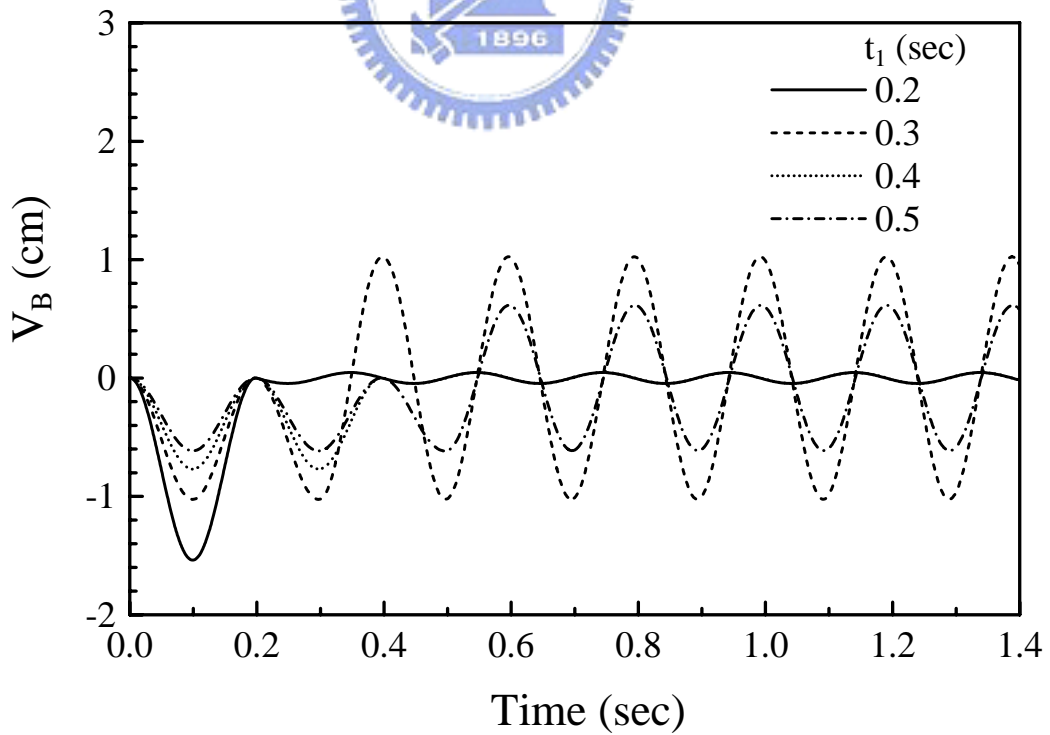
圖十八 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移(等效系統)

($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$)



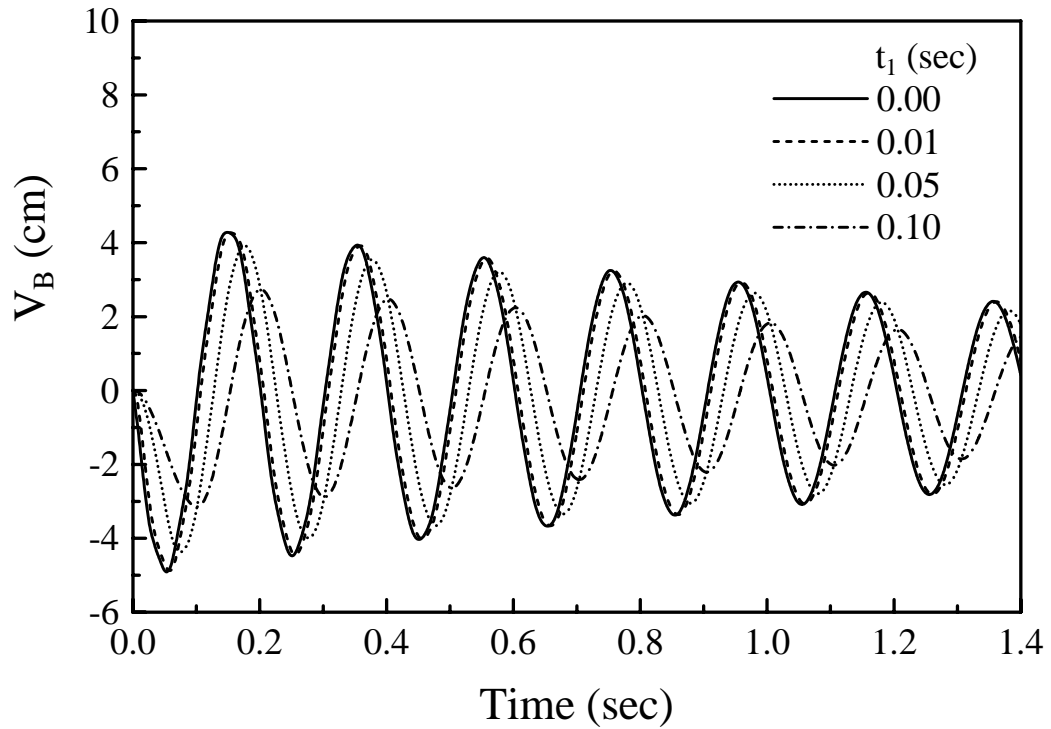
圖十九 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移(無阻尼)

($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$)

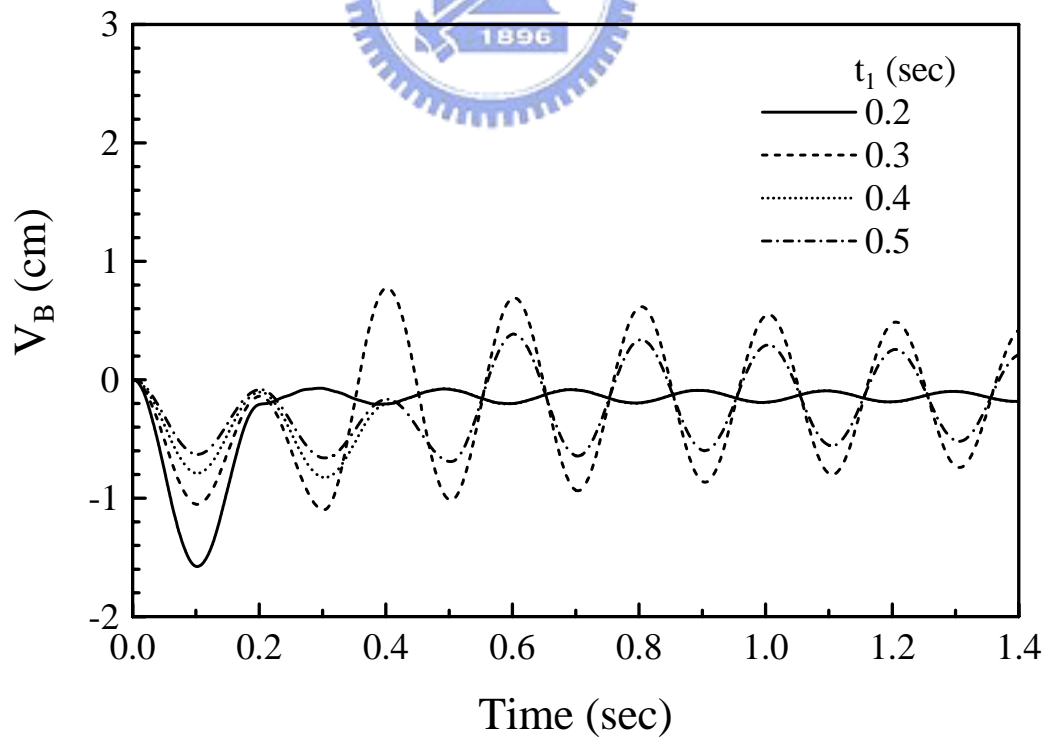


圖二十 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移(等效系統)

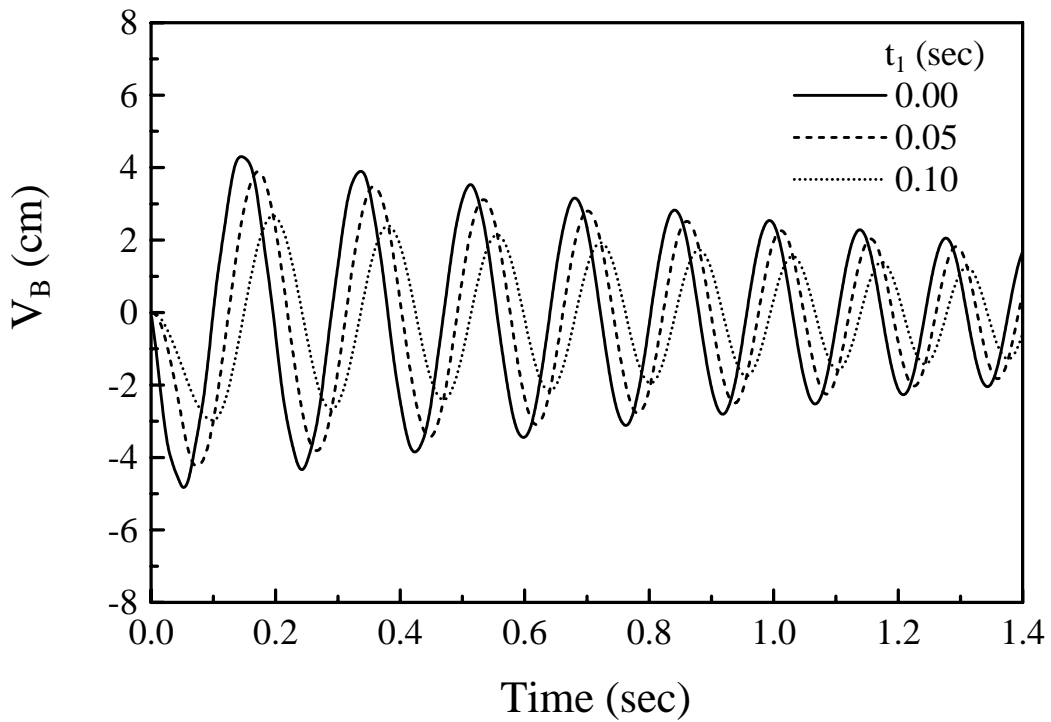
($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$)



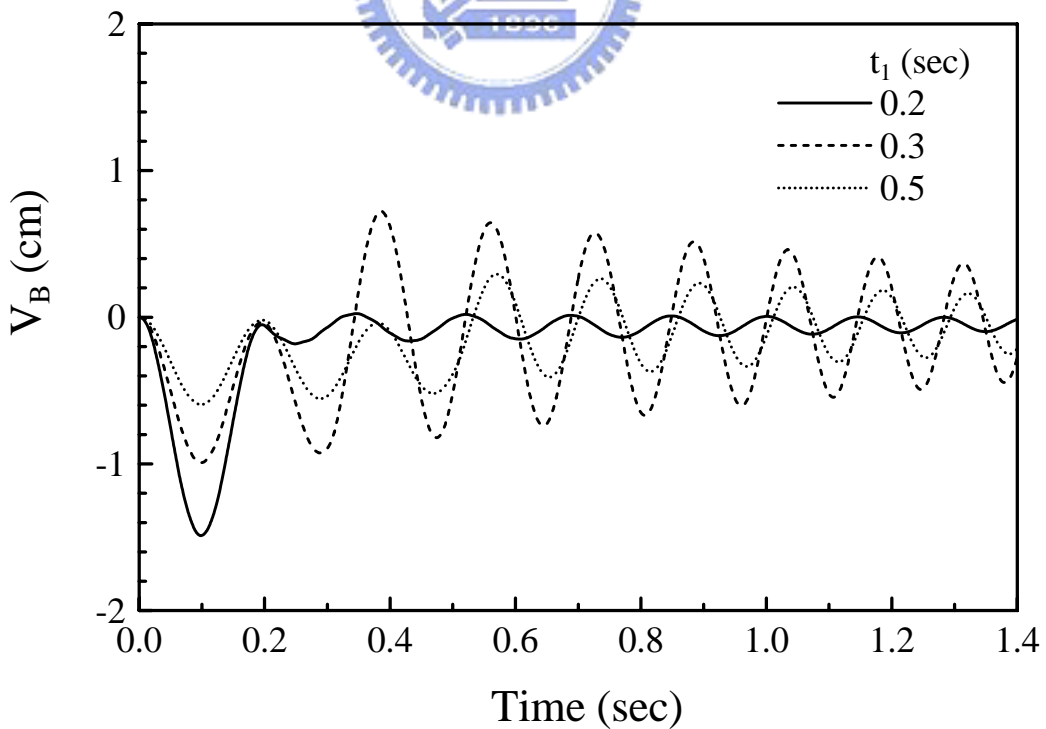
圖二十一 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$)



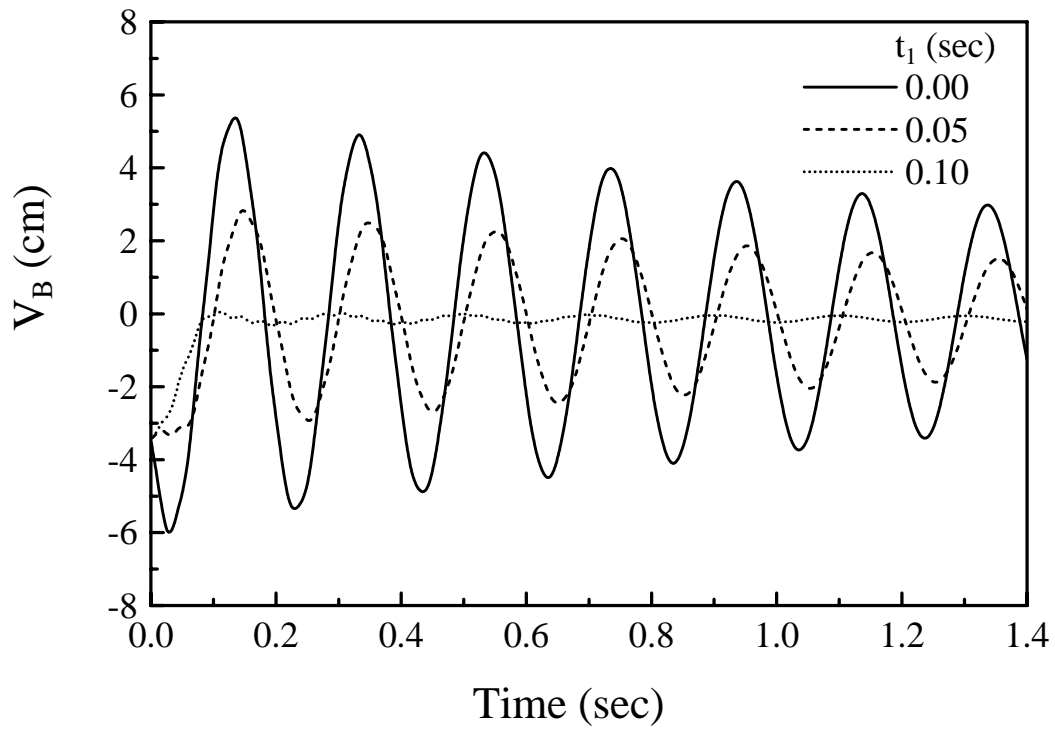
圖二十二 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$)



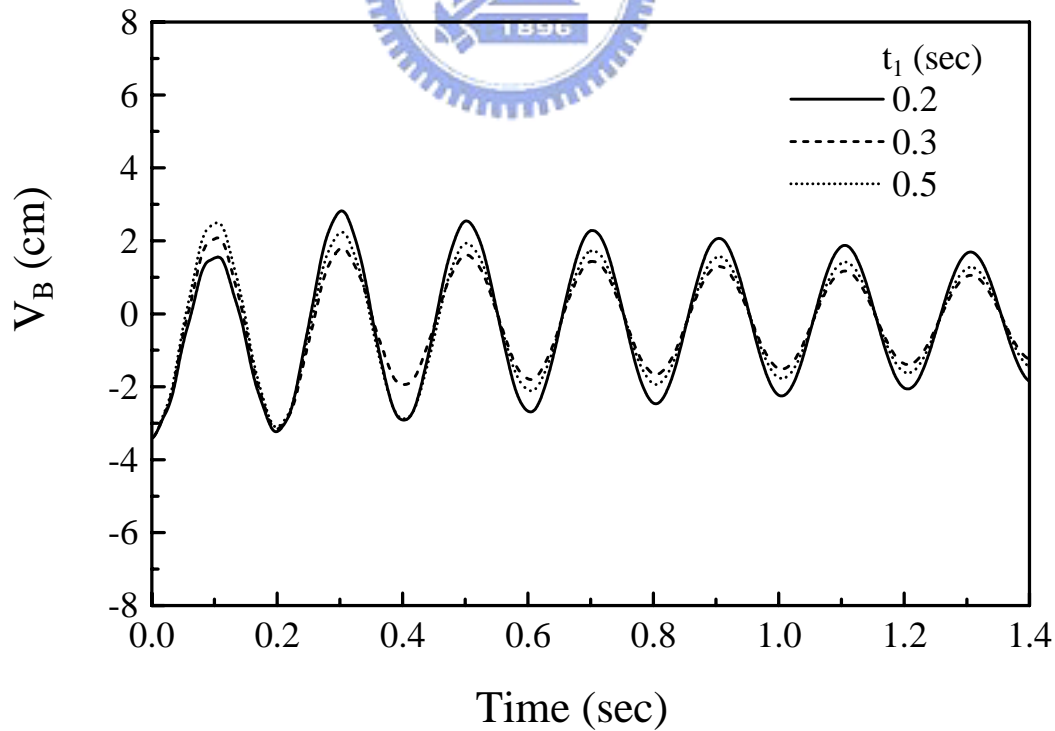
圖二十三 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



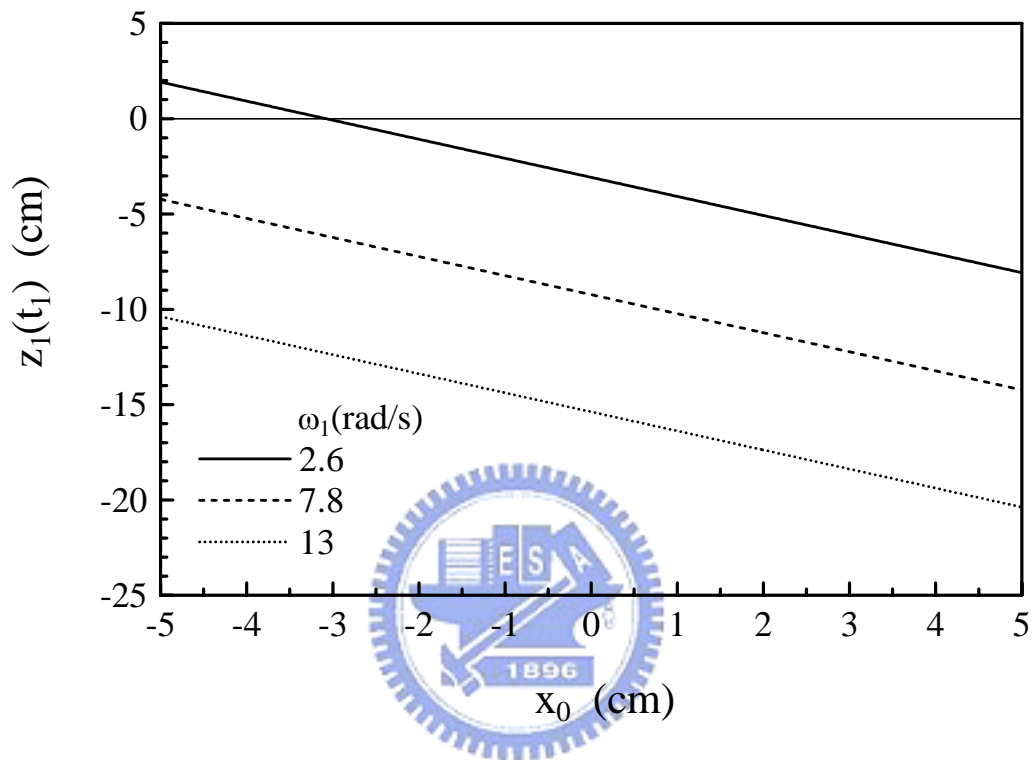
圖二十四 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



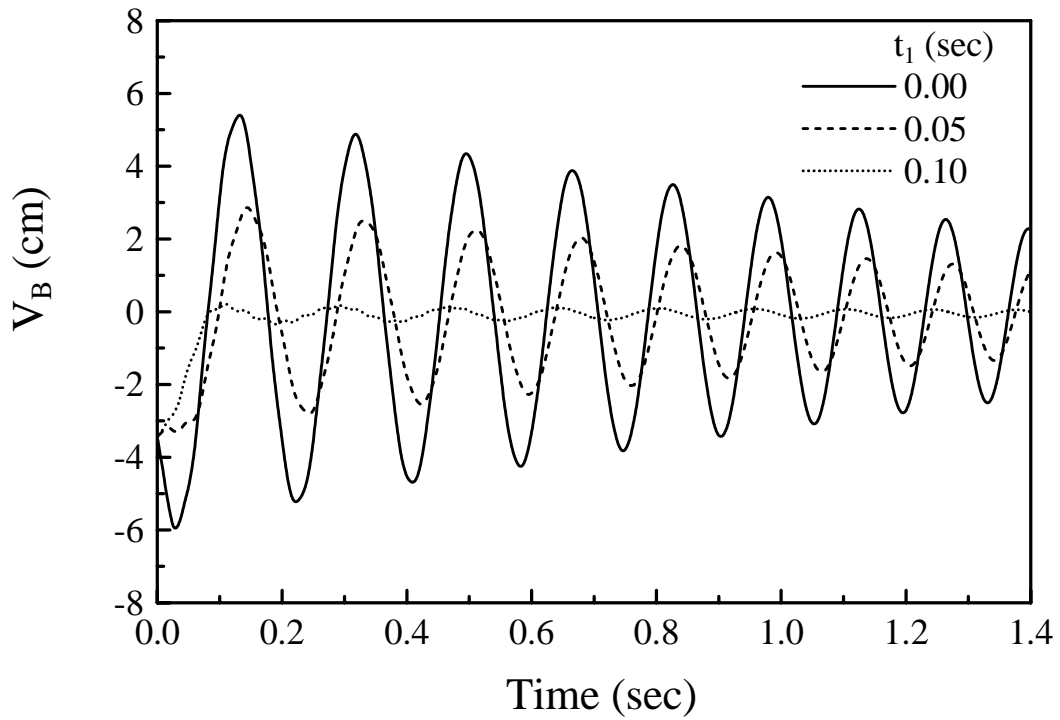
圖二十五 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$)



圖二十六 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$)

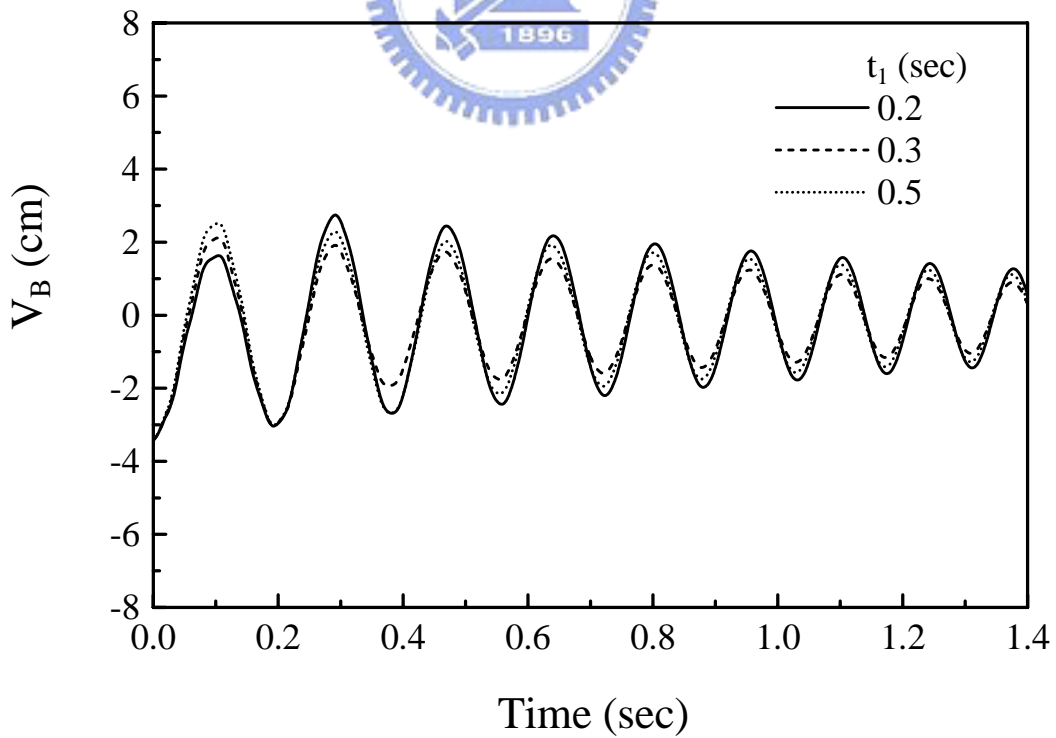


圖二十七 不同轉速之初始位移 x_0 與 $z_1(t_1)$ 的關係(等效系統) ($L = 51\text{cm}$ 、 $t_1 = 0.1\text{s}$)



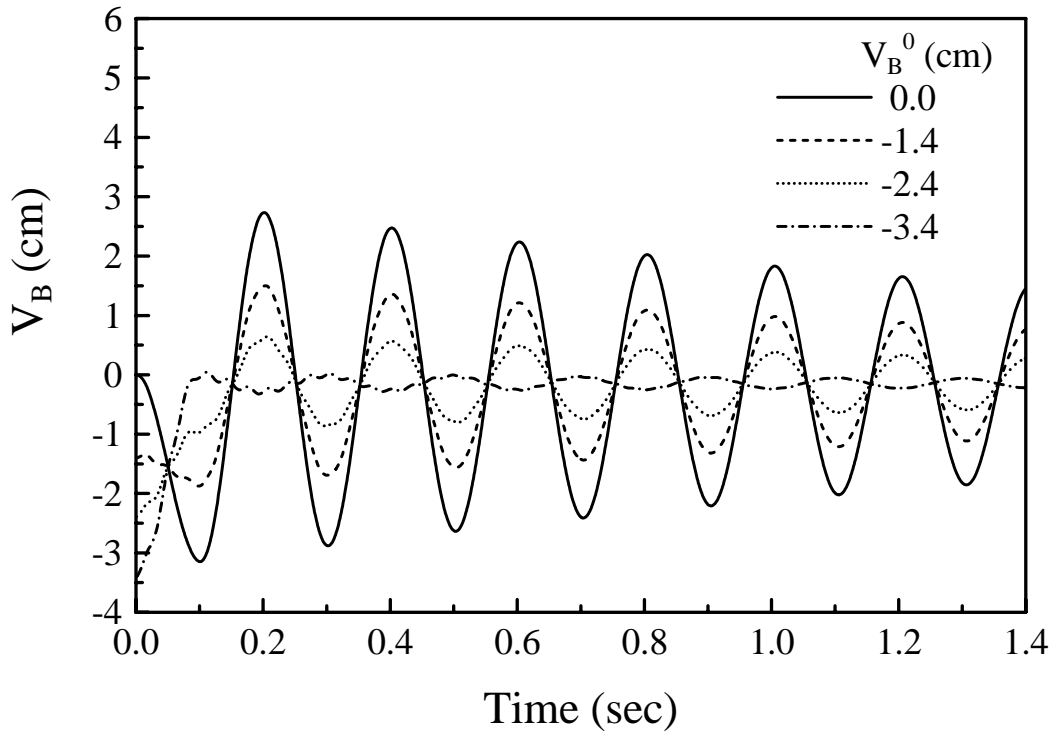
圖二十八 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm}、\omega_1 = 2.6\text{rad/s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$

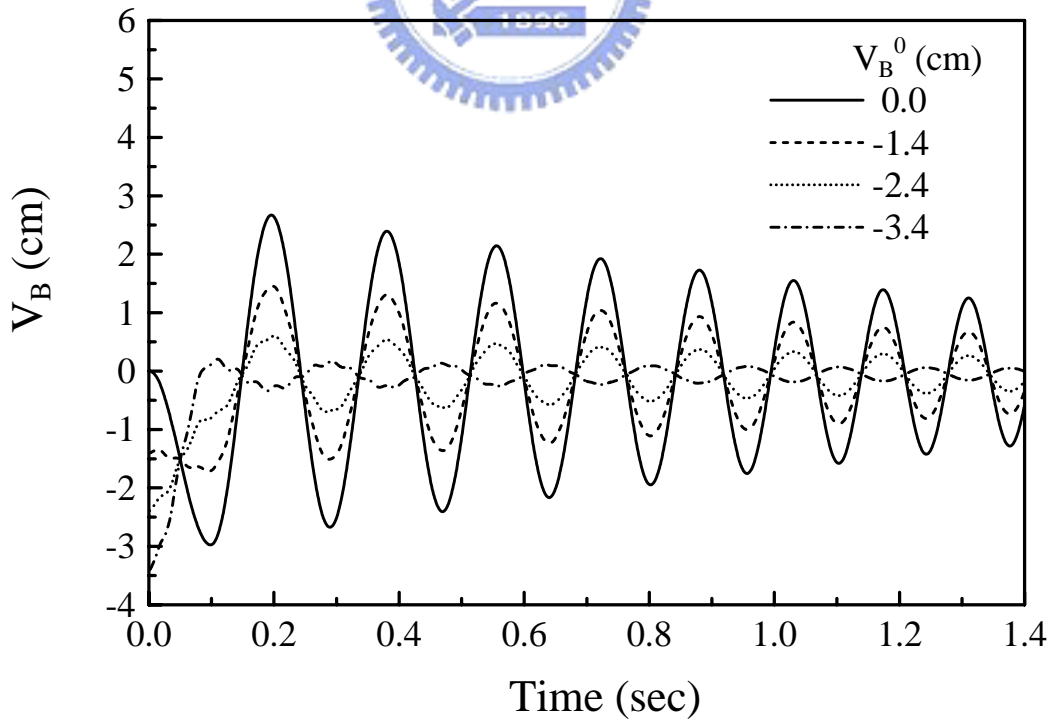


圖二十九 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

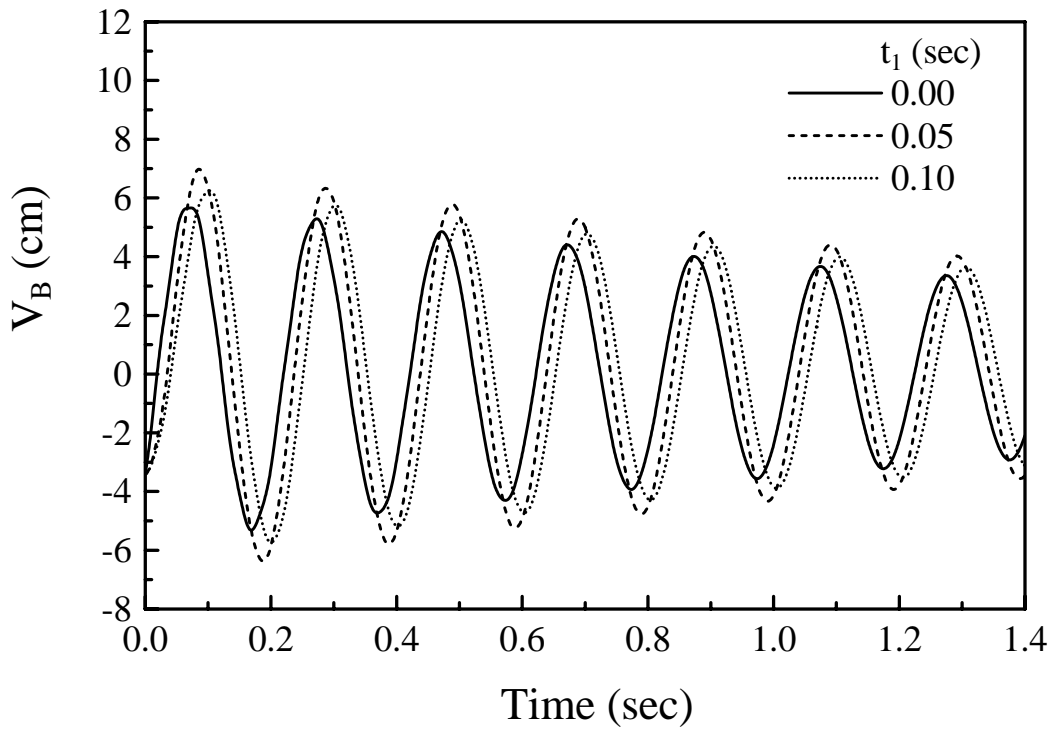
$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm}、\omega_1 = 2.6\text{rad/s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$



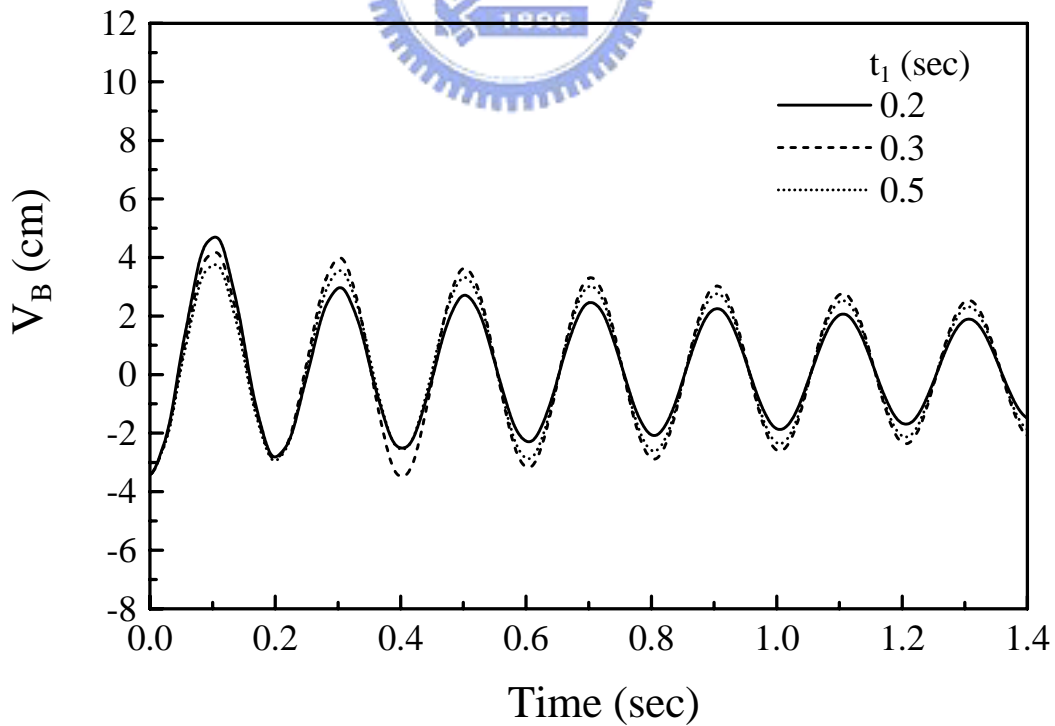
圖三十 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$ 、 $t_1 = 0.1\text{s}$)



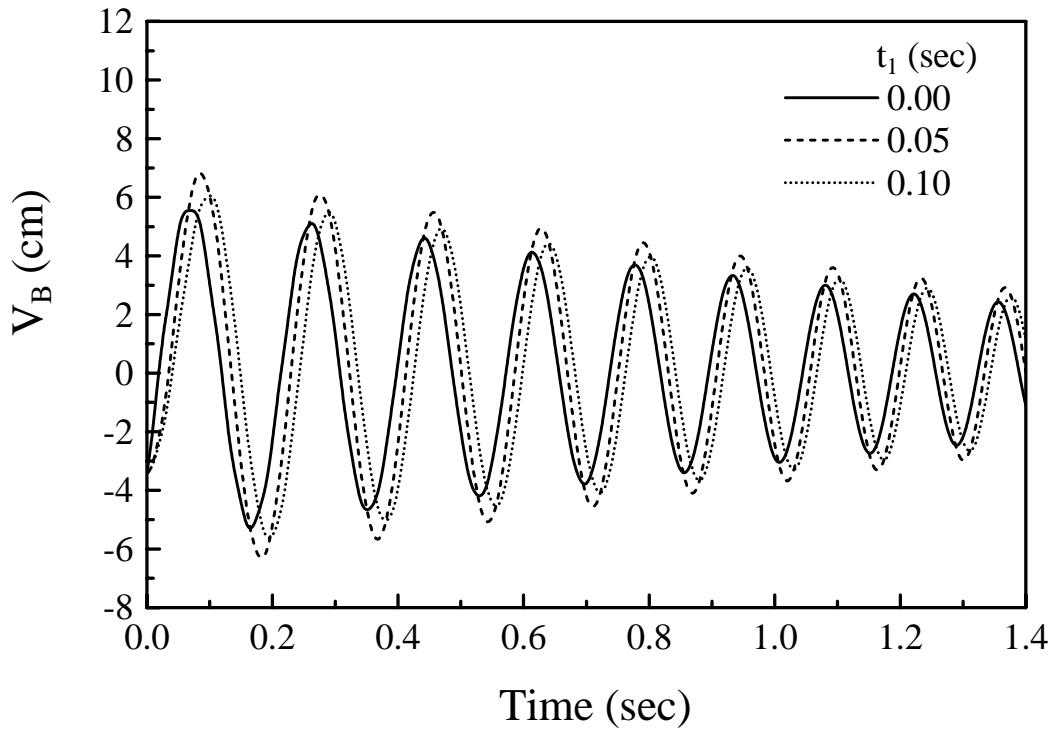
圖三十一 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 2.6\text{rad/s}$ 、 $t_1 = 0.1\text{s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



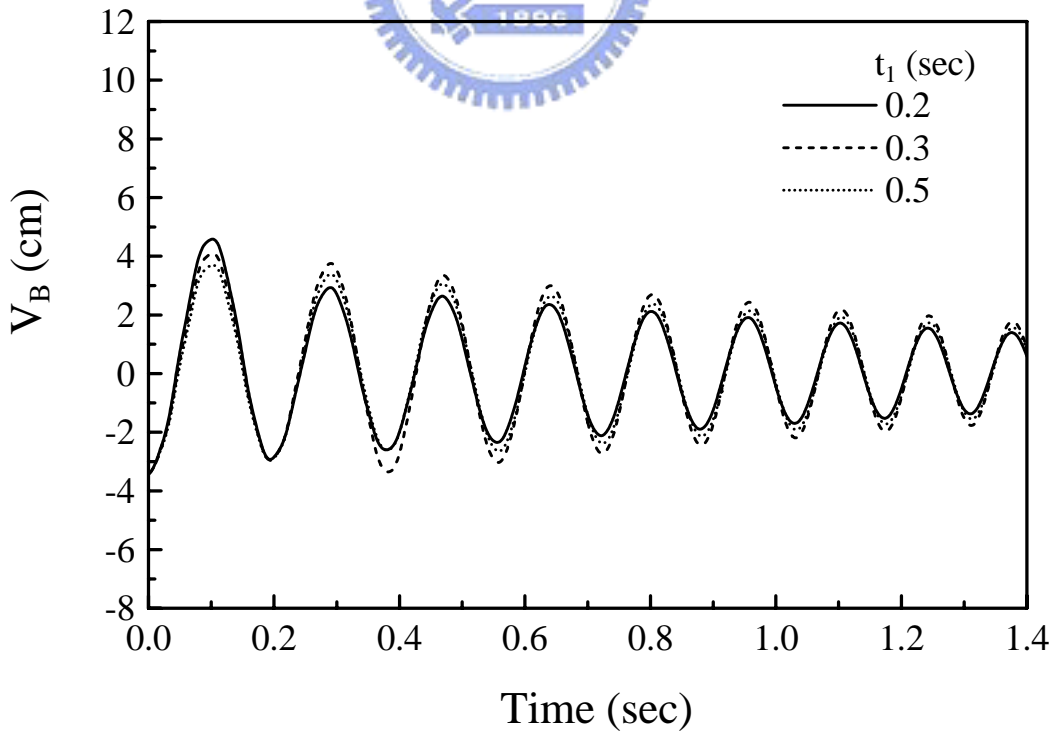
圖三十二 順時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_1 = -2.6\text{rad/s}$)



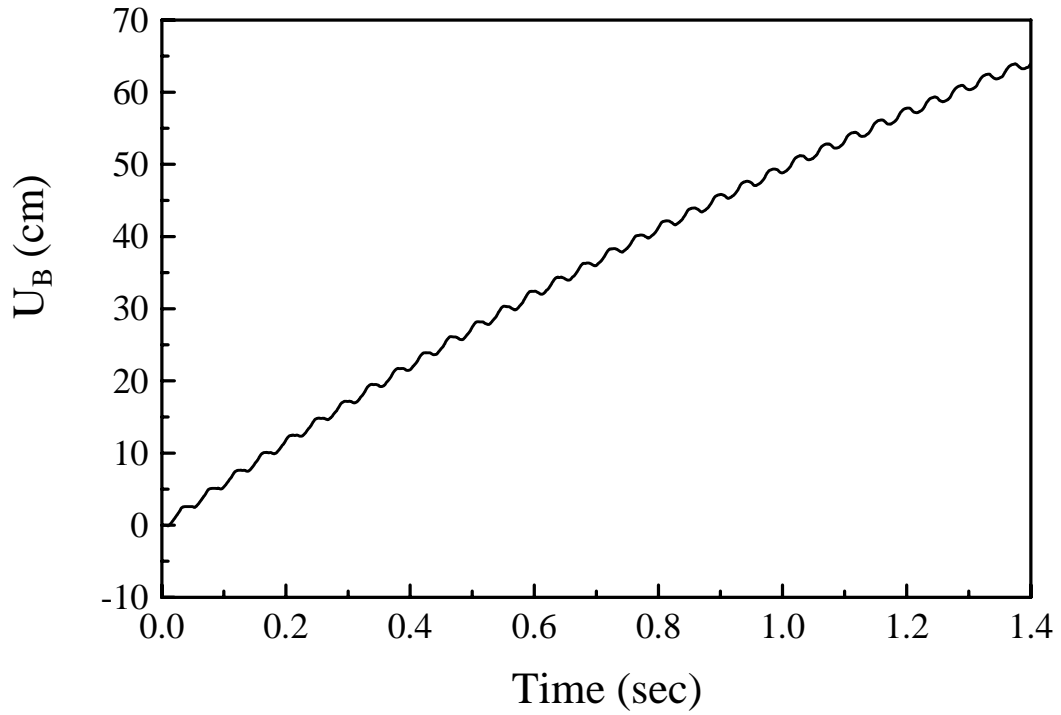
圖三十三 順時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_1 = -2.6\text{rad/s}$)



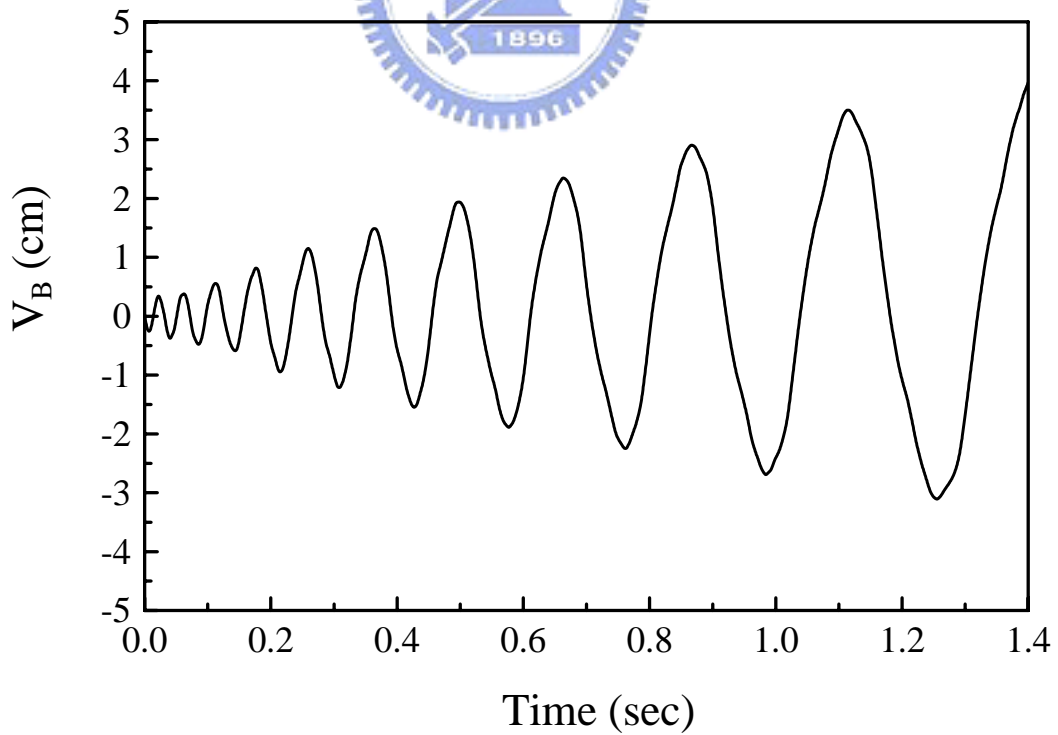
圖三十四 順時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_1 = -2.6\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



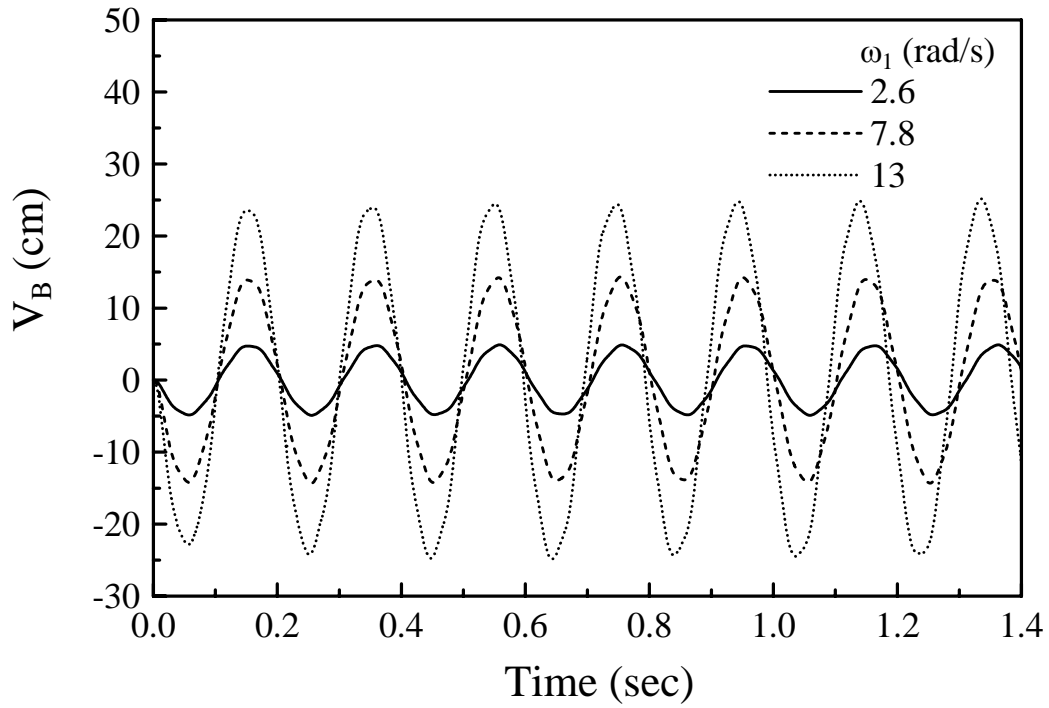
圖三十五 順時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_1 = -2.6\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



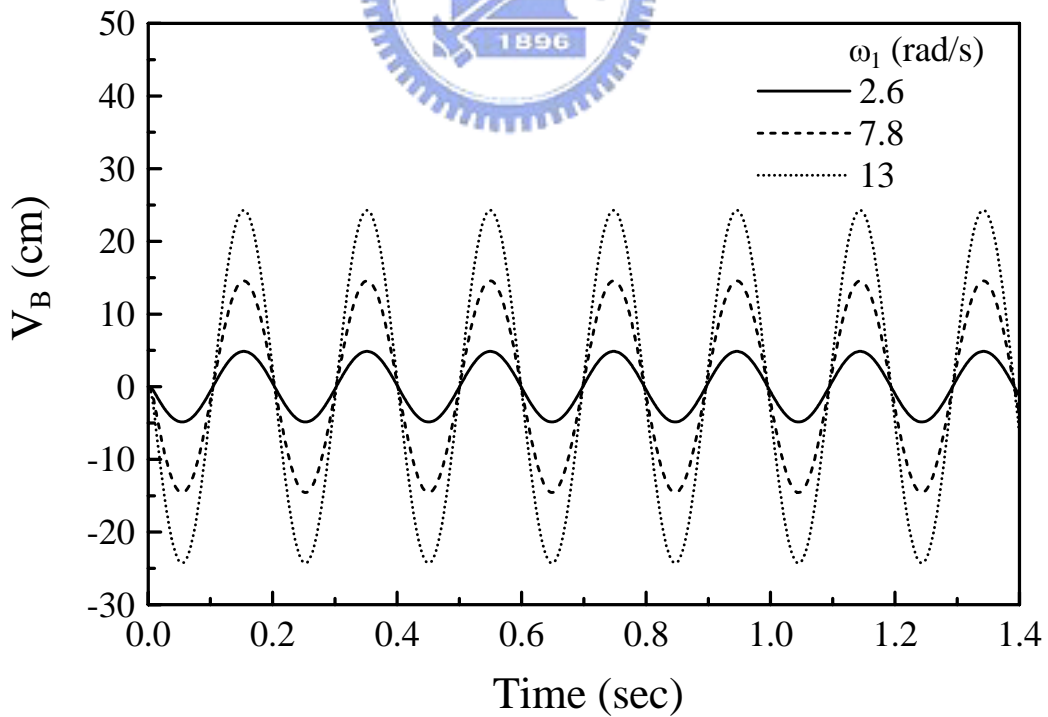
圖三十六 逆時鐘旋轉、外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移(無阻尼)
 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 6.2\text{cm}$)



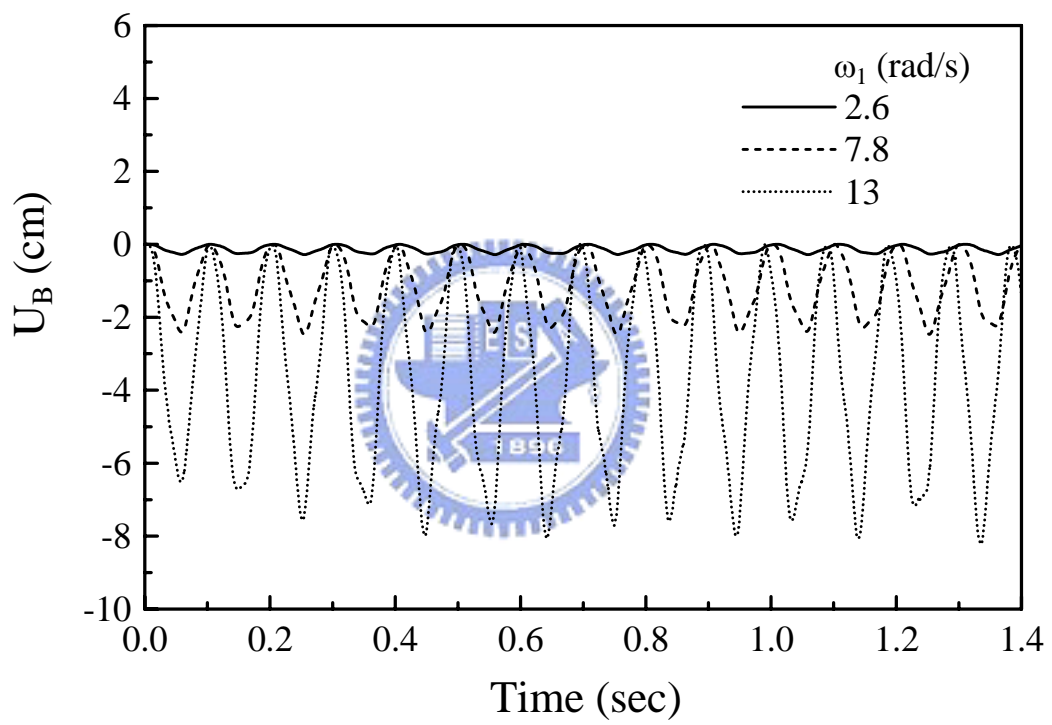
圖三十七 逆時鐘旋轉、外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移(無阻尼)
 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 6.2\text{cm}$)



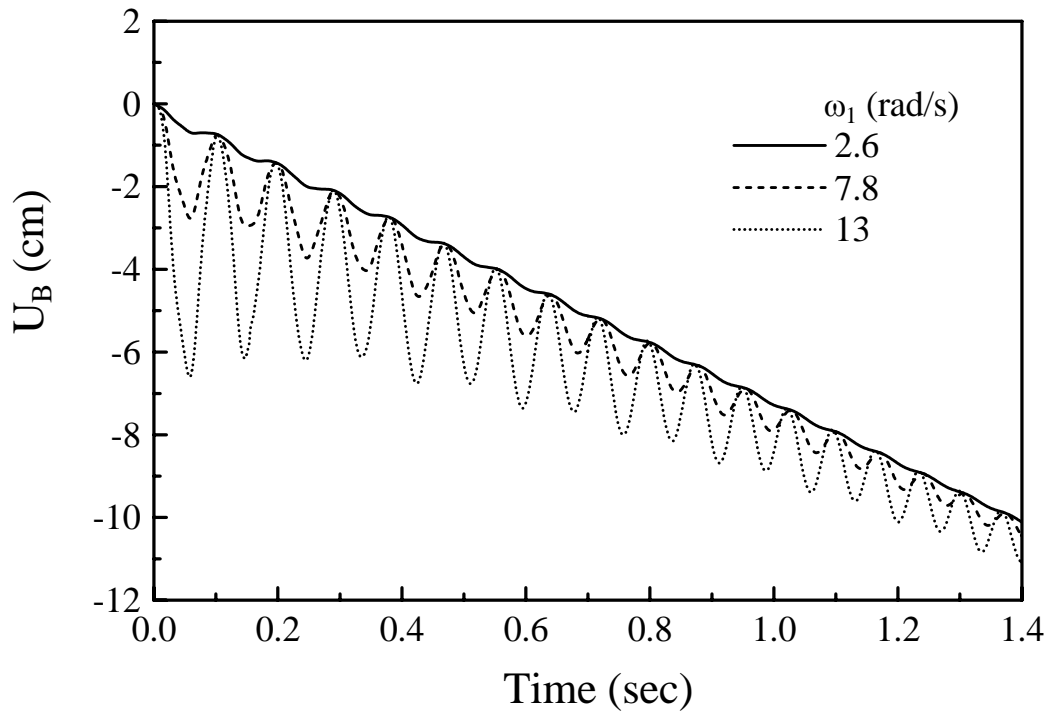
圖三十八 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移(無阻尼)
 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $t_1 = 0.01\text{s}$)



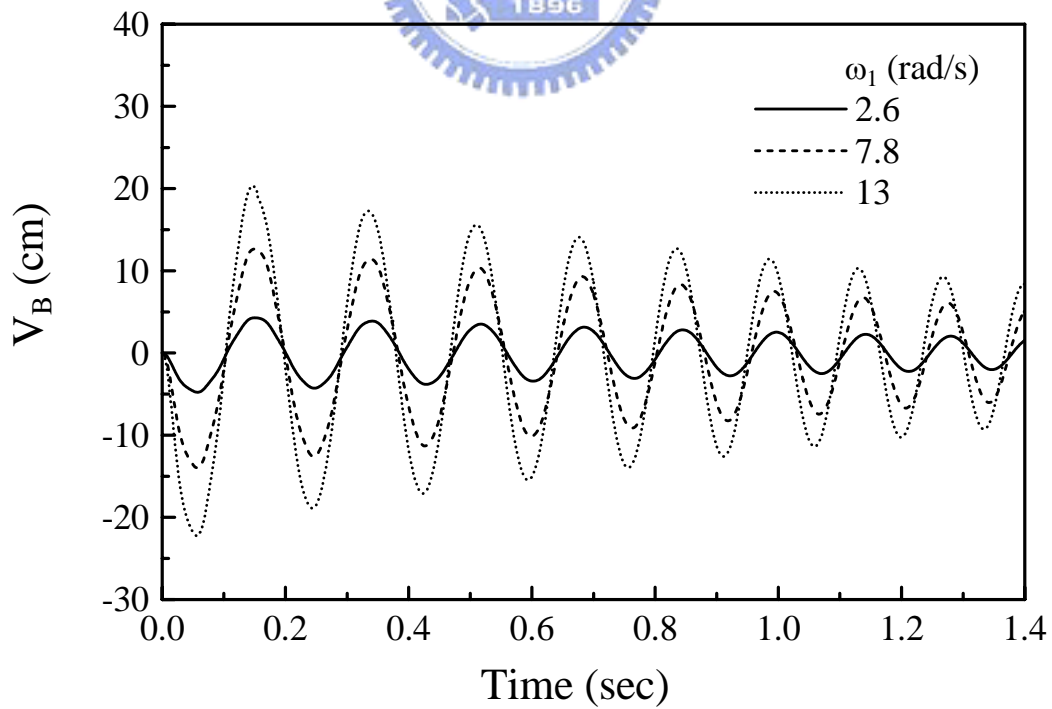
圖三十九 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_2^B 方向的位移(等效系統)
 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $t_1 = 0.01\text{s}$)



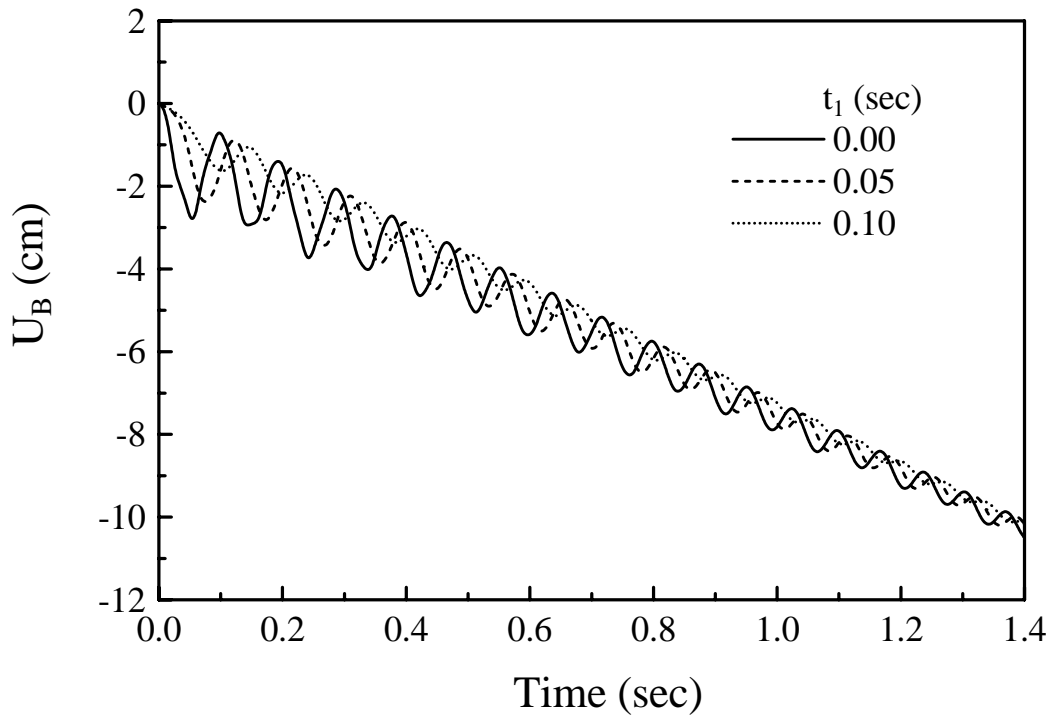
圖四十 逆時鐘旋轉、無滑動之梁端點在 X_1^B 方向的位移(無阻尼)
 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $t_1 = 0.01\text{s}$)



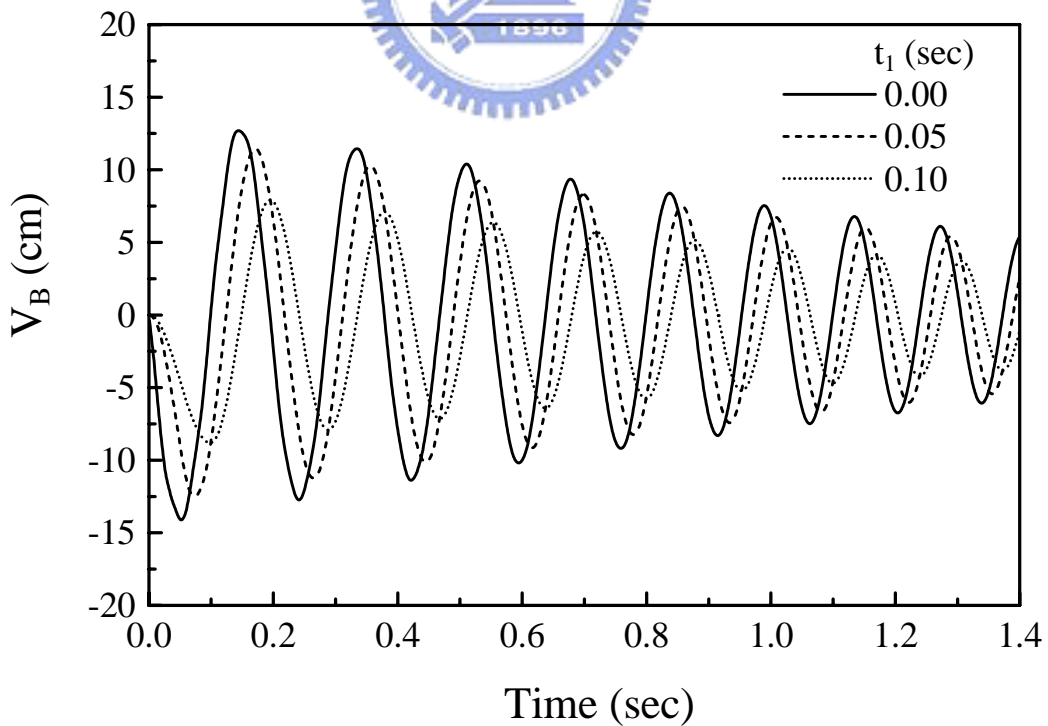
圖四十一 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $t_1 = 0.01\text{s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



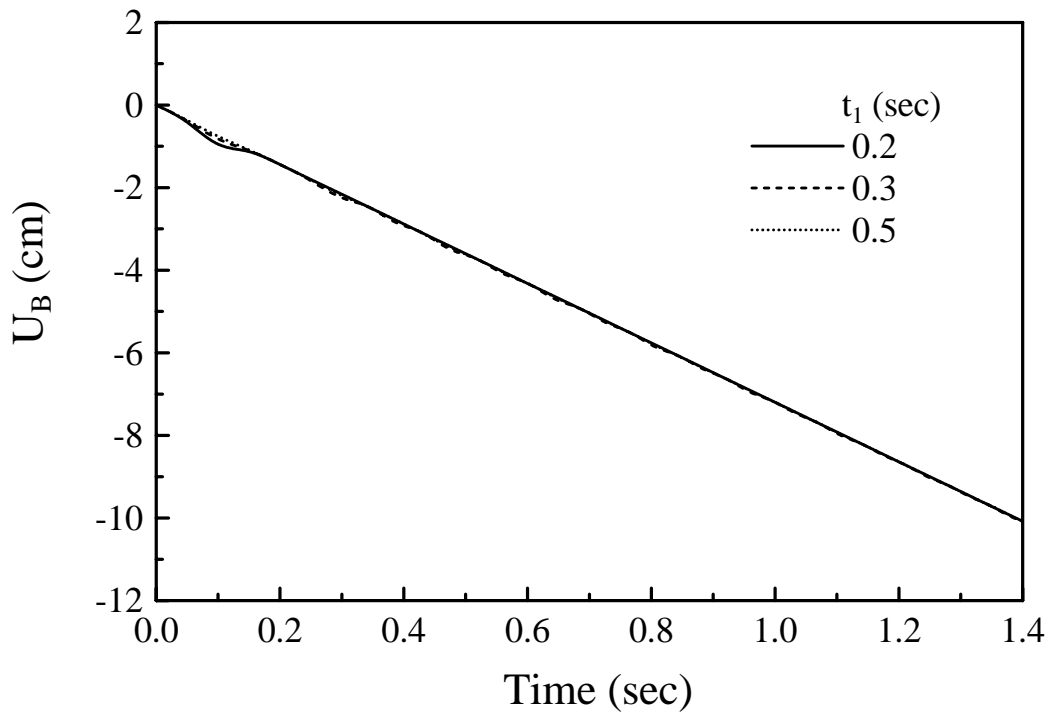
圖四十二 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $t_1 = 0.01\text{s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



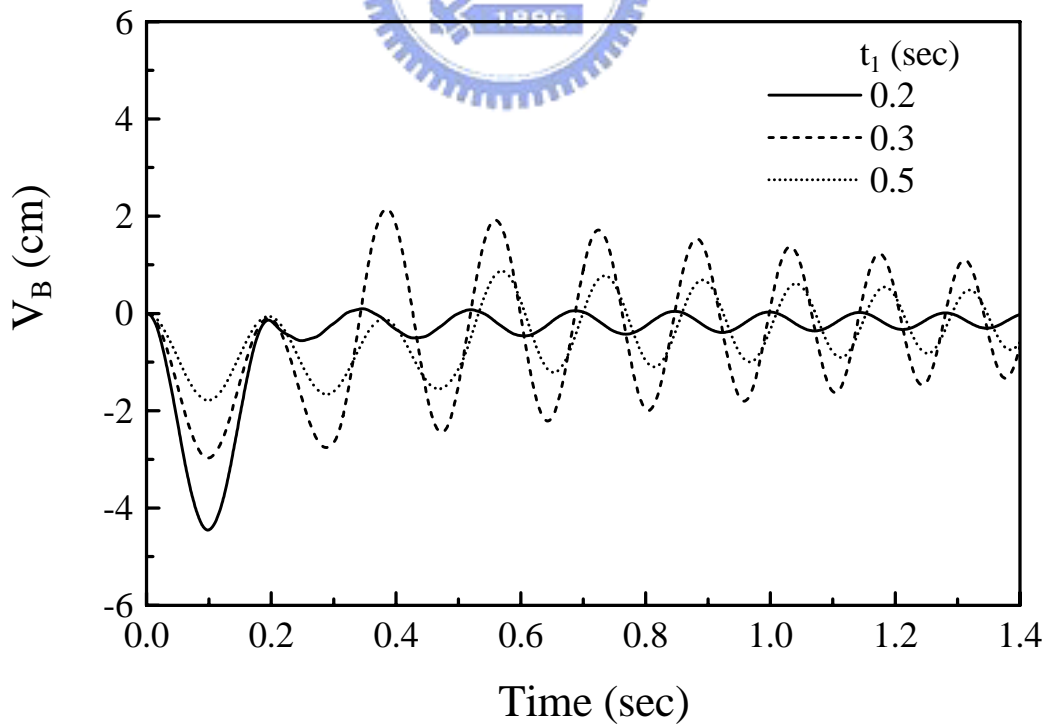
圖四十三 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



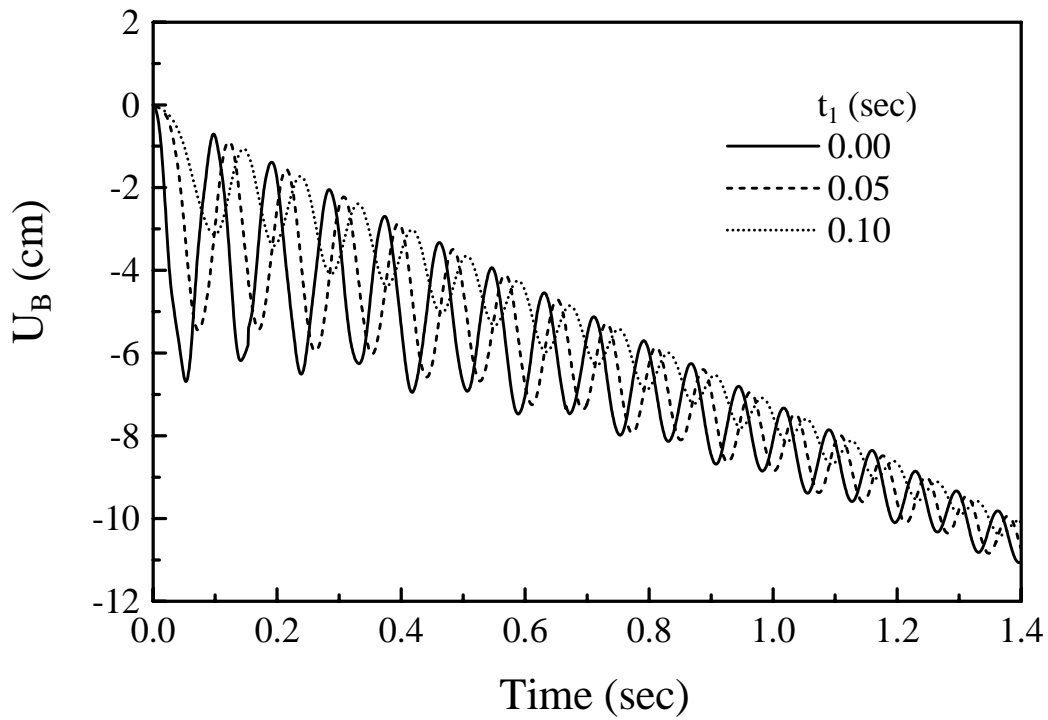
圖四十四 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



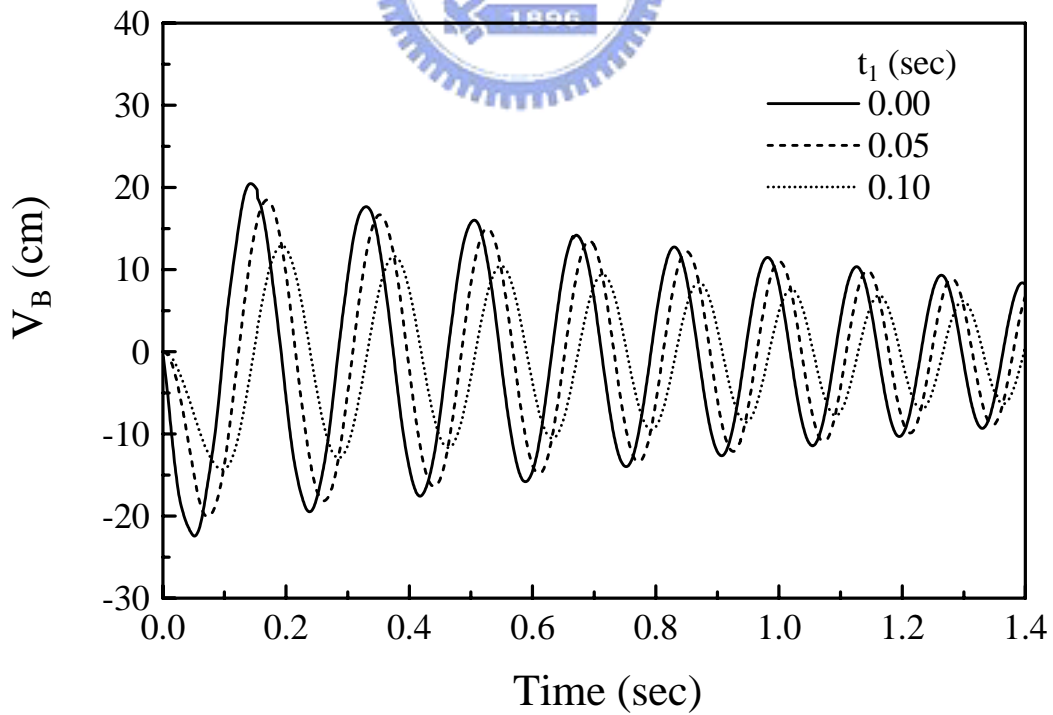
圖四十五 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



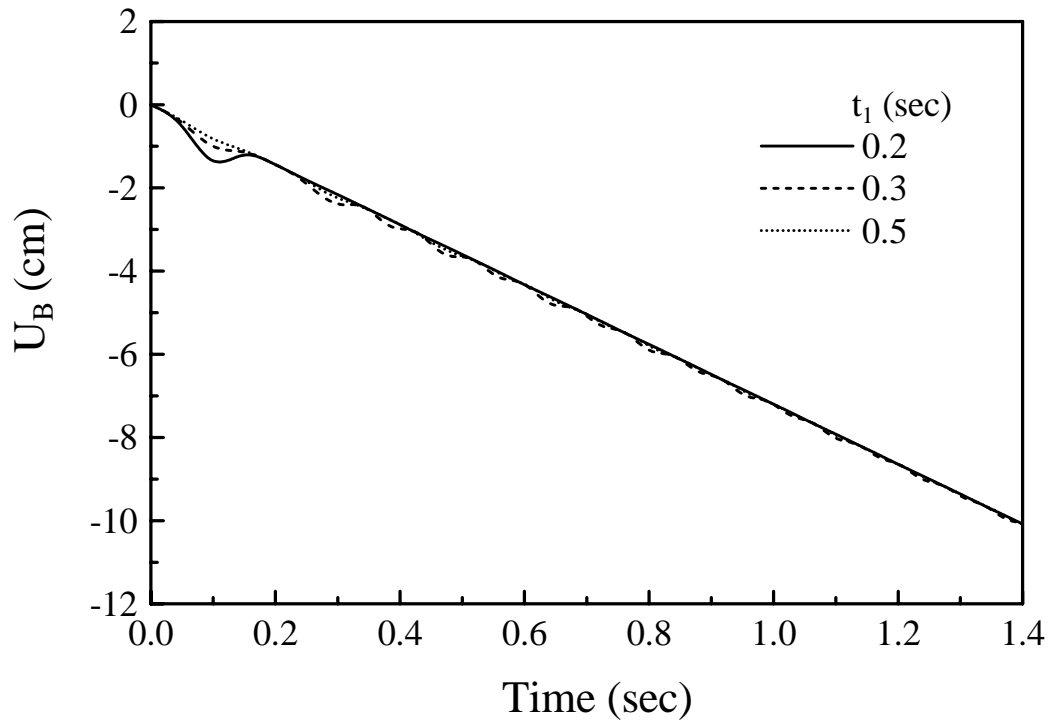
圖四十六 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



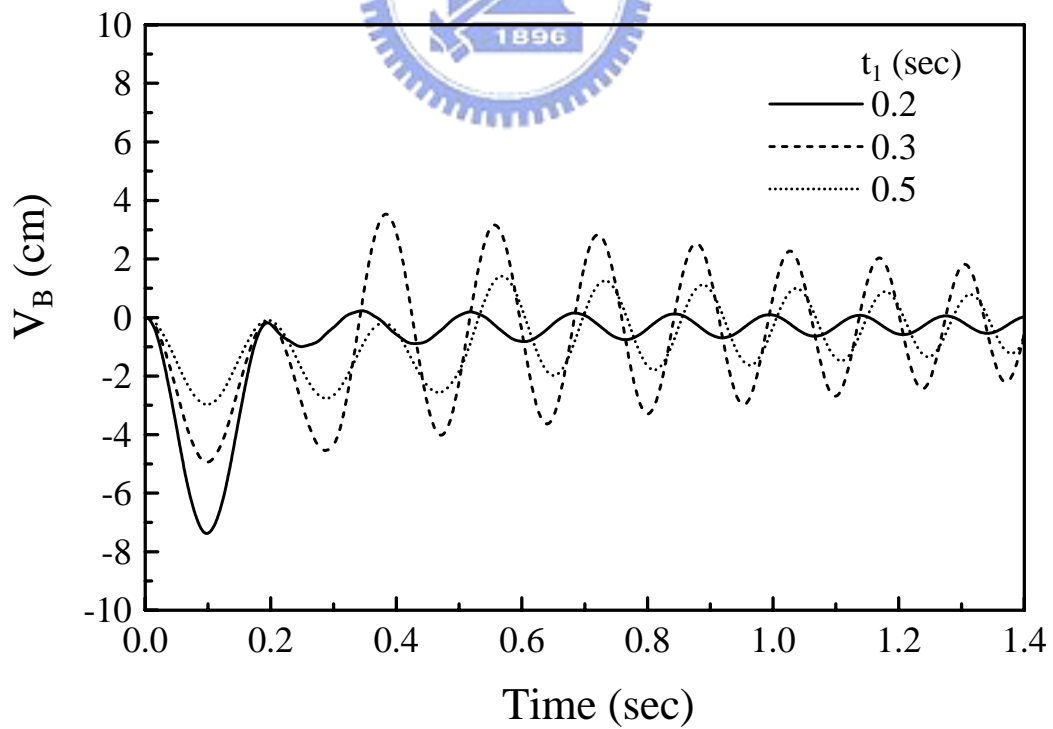
圖四十七 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



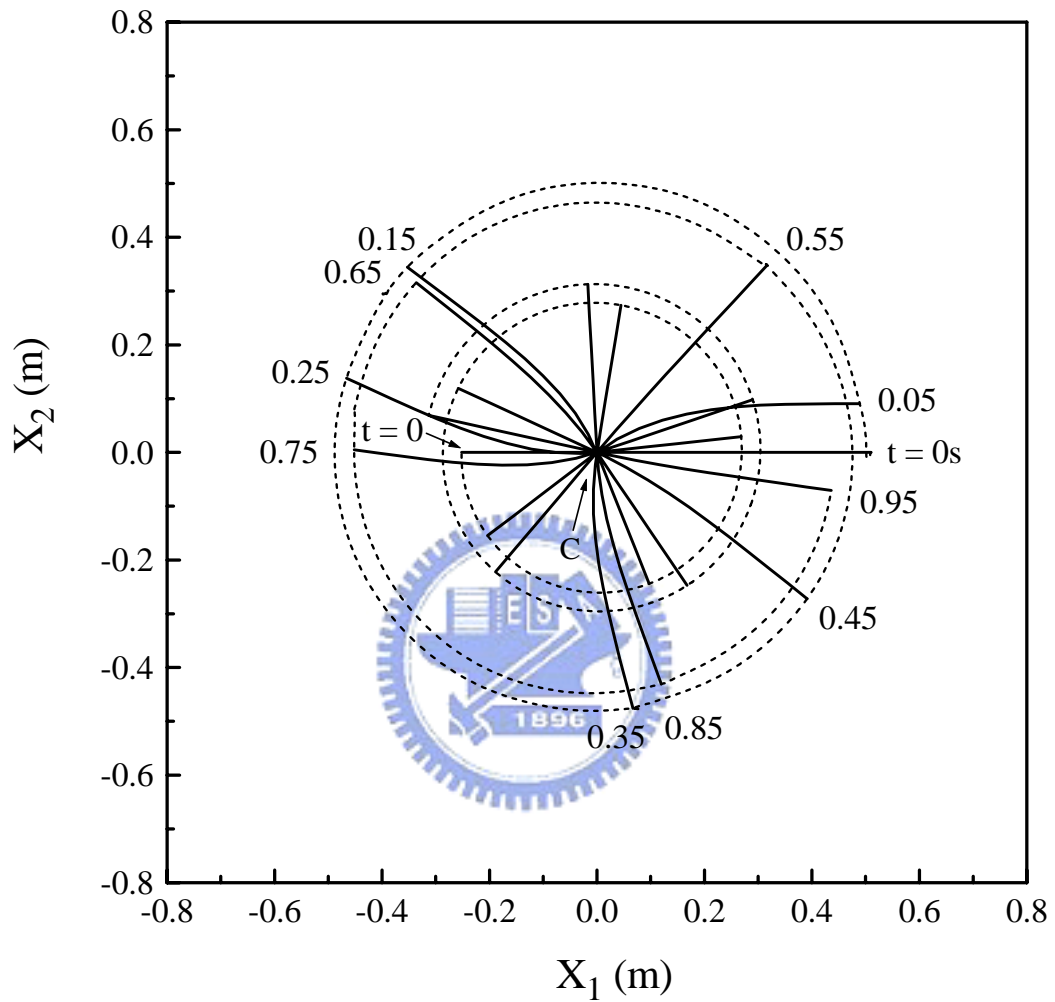
圖四十八 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



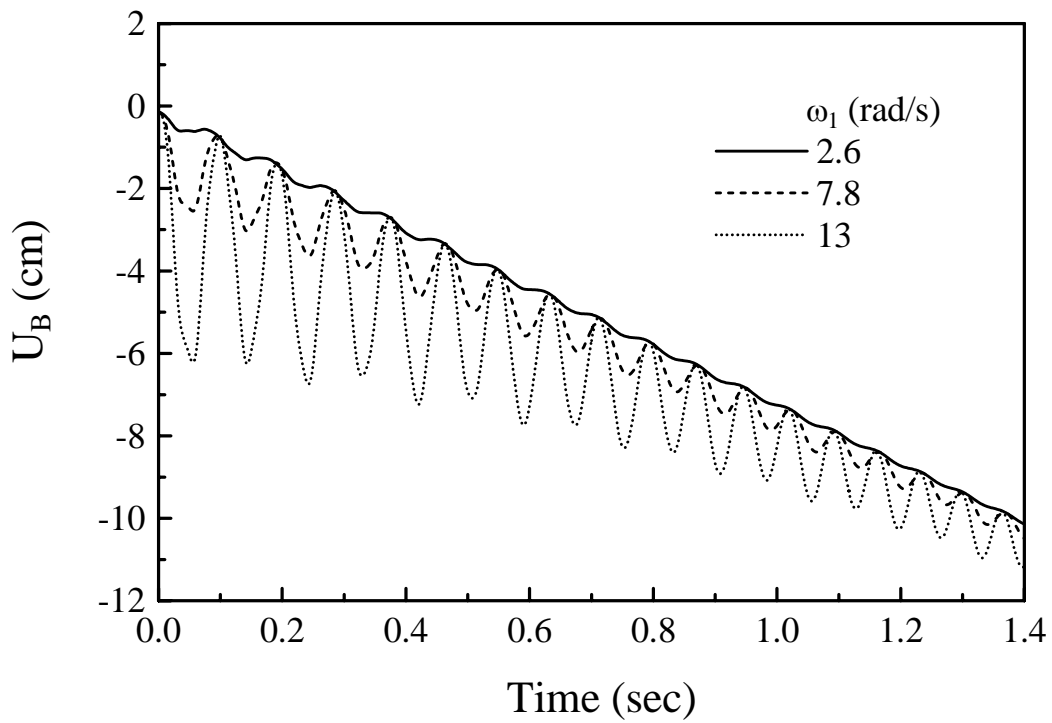
圖四十九 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



圖五十 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)

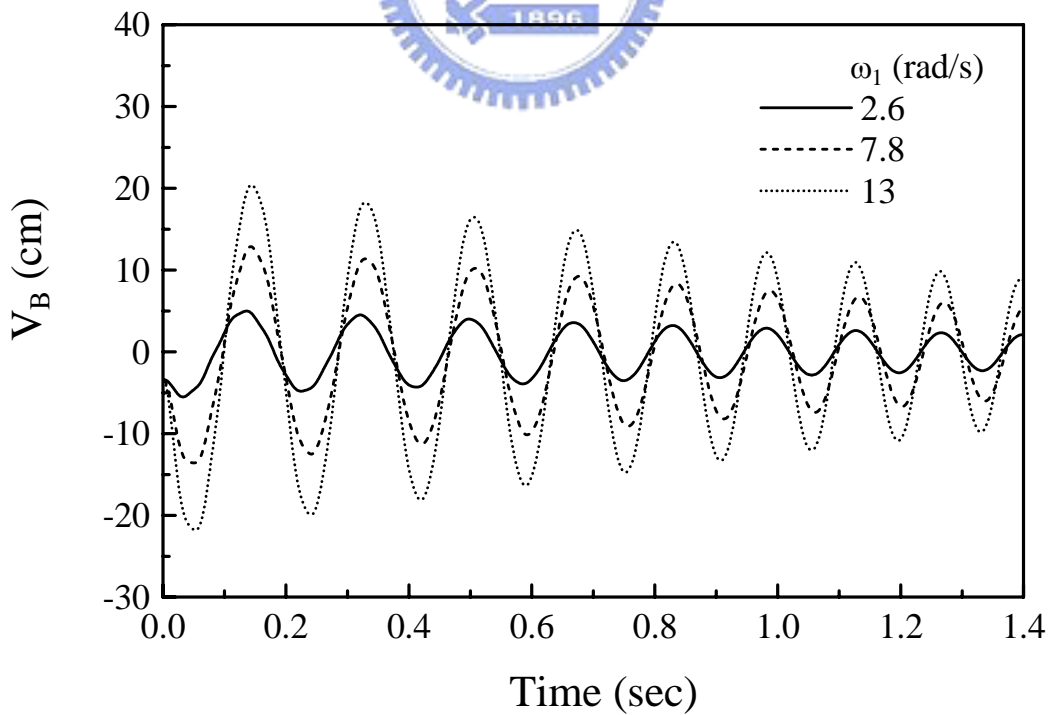


圖五十一 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁在不同時間的變形圖($L = 76.2\text{cm}$ 、
 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



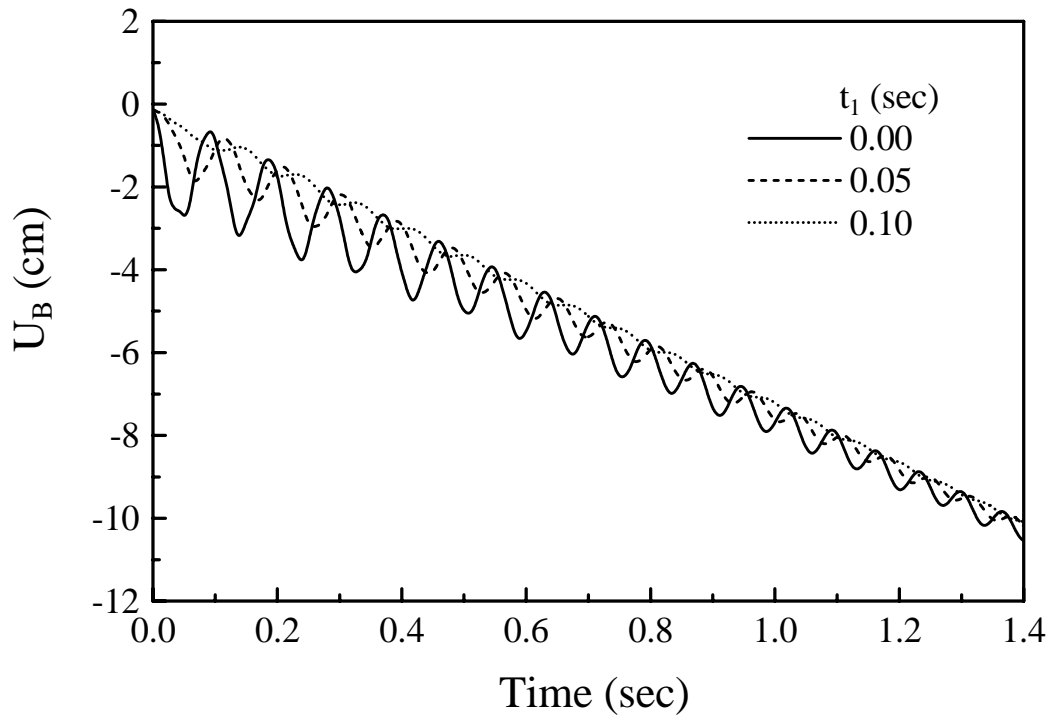
圖五十二 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm}、t_1 = 0.01\text{s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$



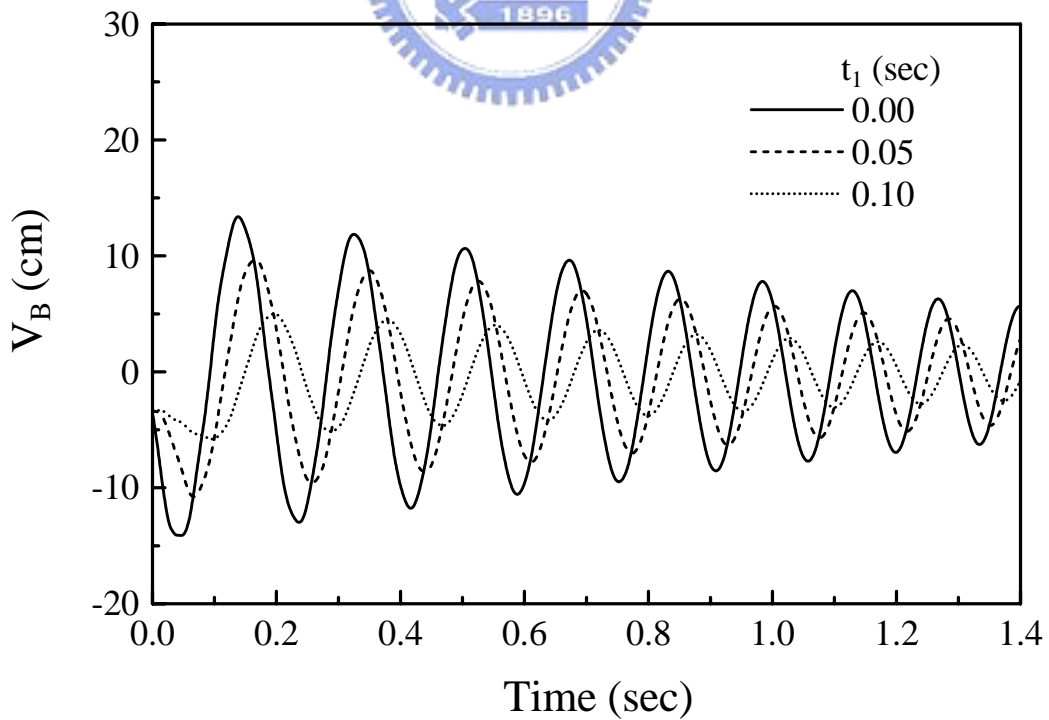
圖五十三 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm}、t_1 = 0.01\text{s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$



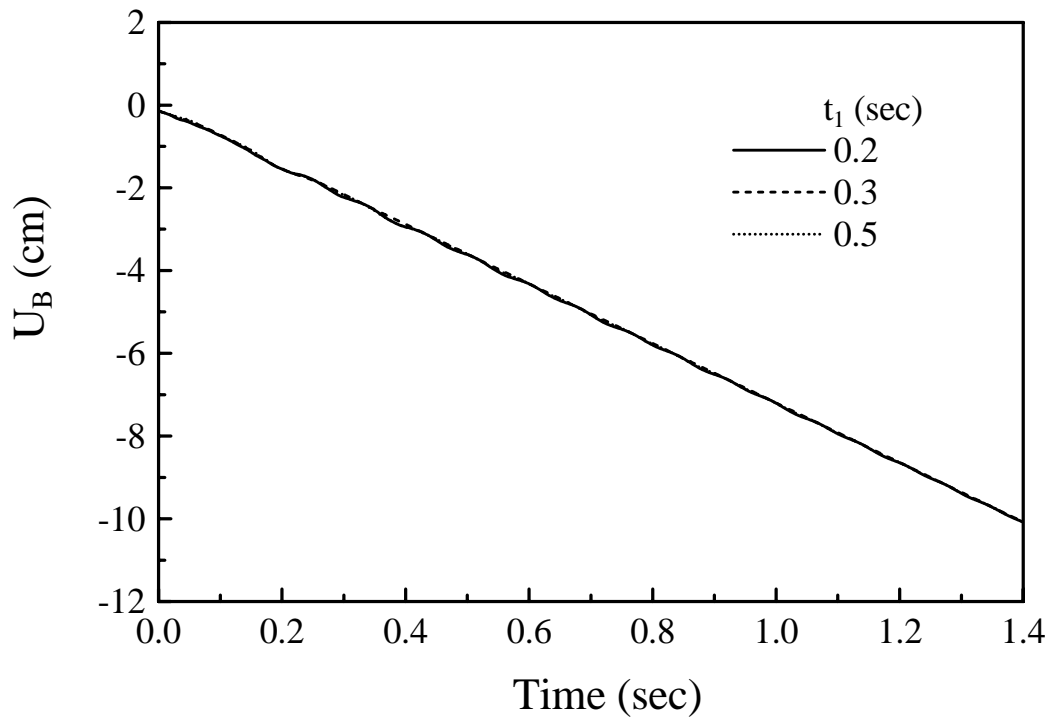
圖五十四 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm/s}、\omega_1 = 7.8\text{rad/s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$



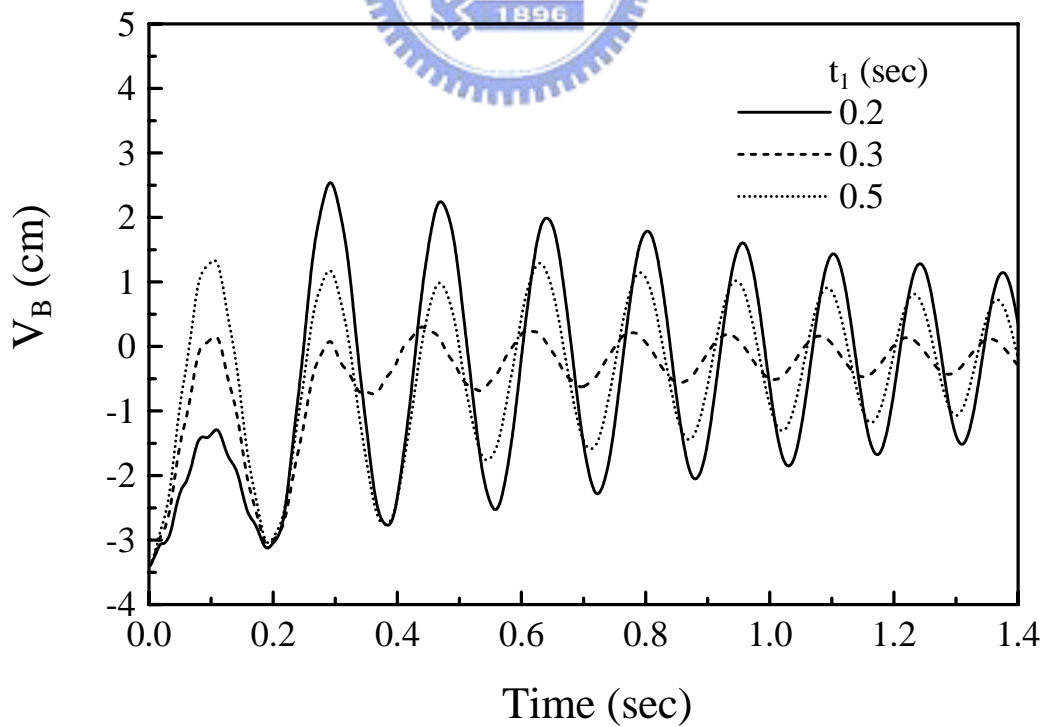
圖五十五 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm/s}、\omega_1 = 7.8\text{rad/s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$



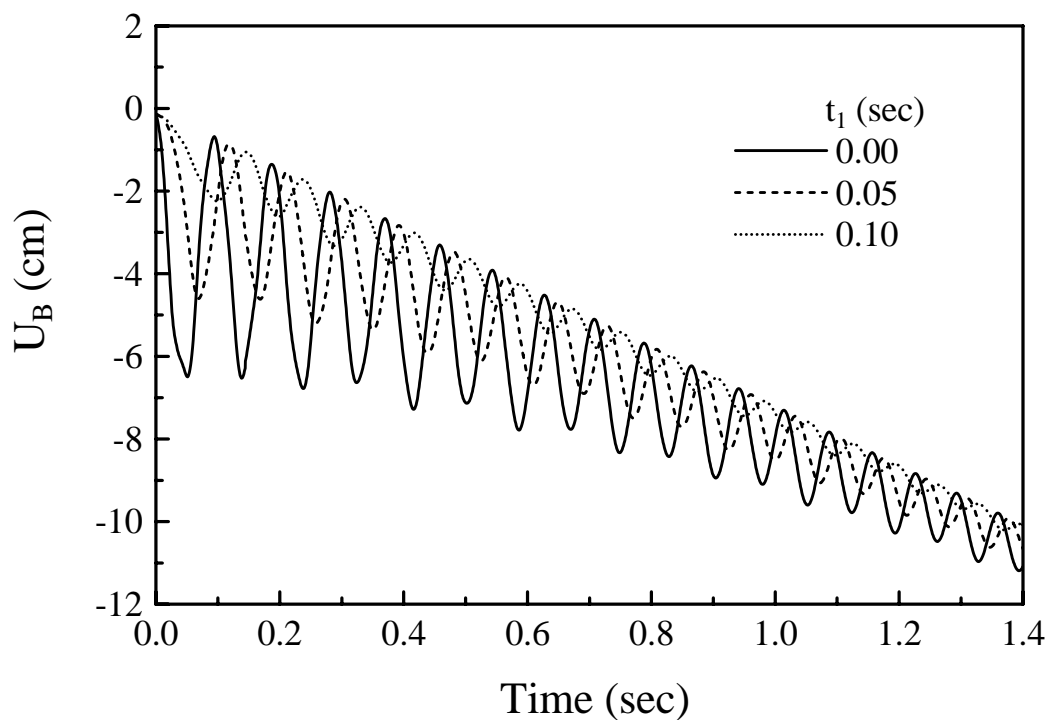
圖五十六 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm/s}、\omega_1 = 7.8\text{rad/s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$



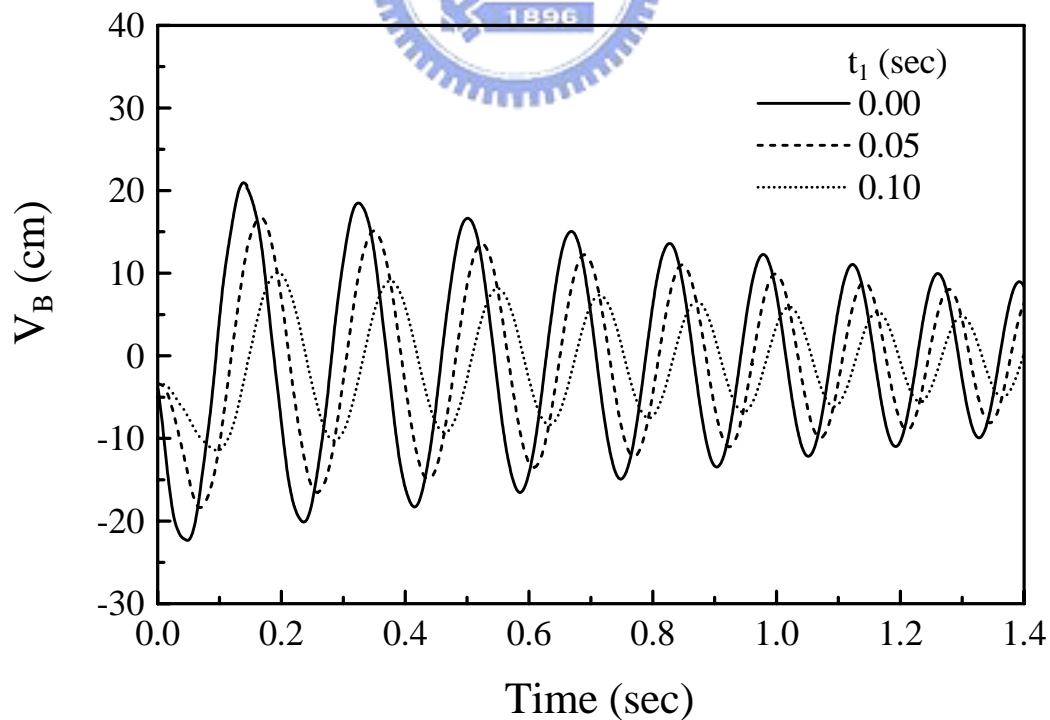
圖五十七 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm/s}、\omega_1 = 7.8\text{rad/s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$



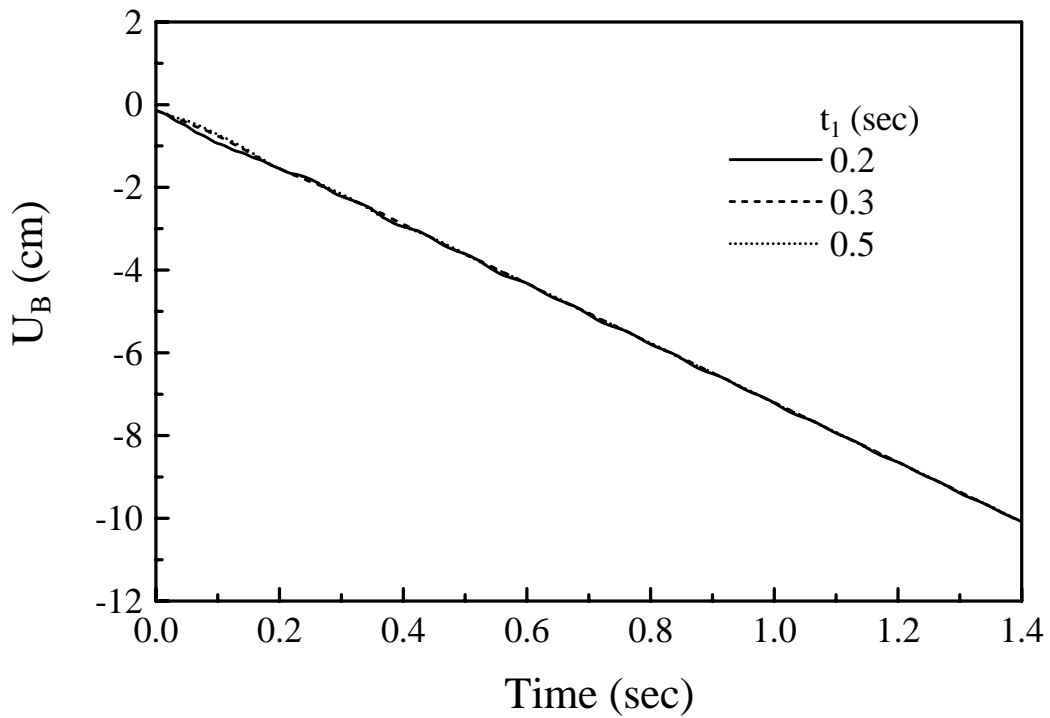
圖五十八 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm/s}、\omega_1 = 13\text{rad/s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$

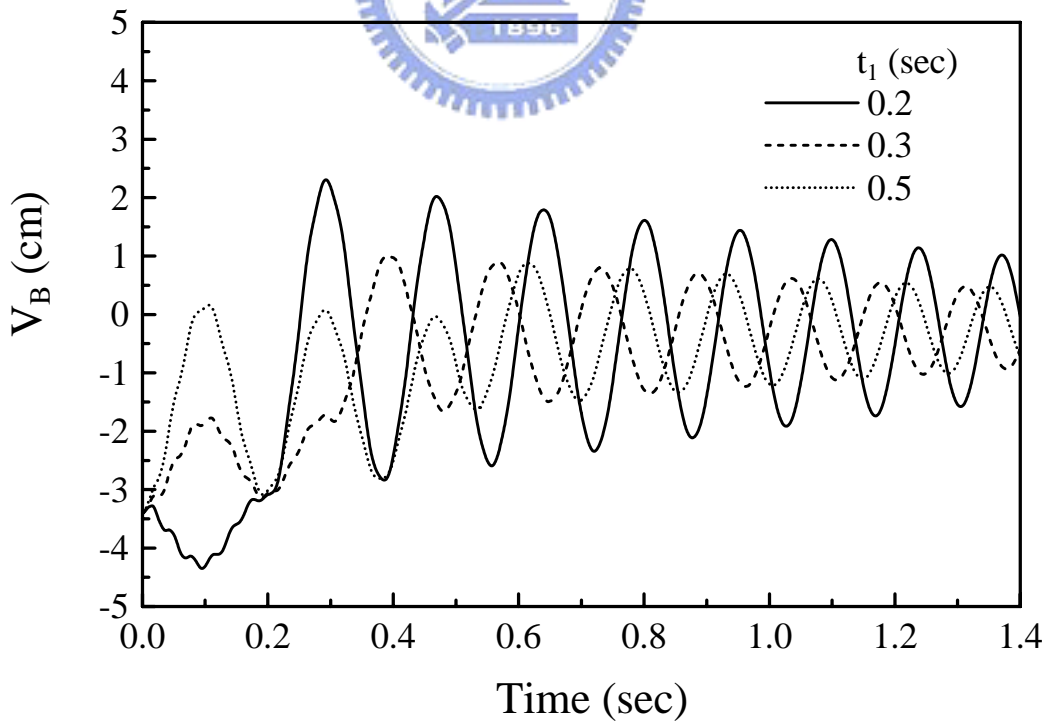


圖五十九 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

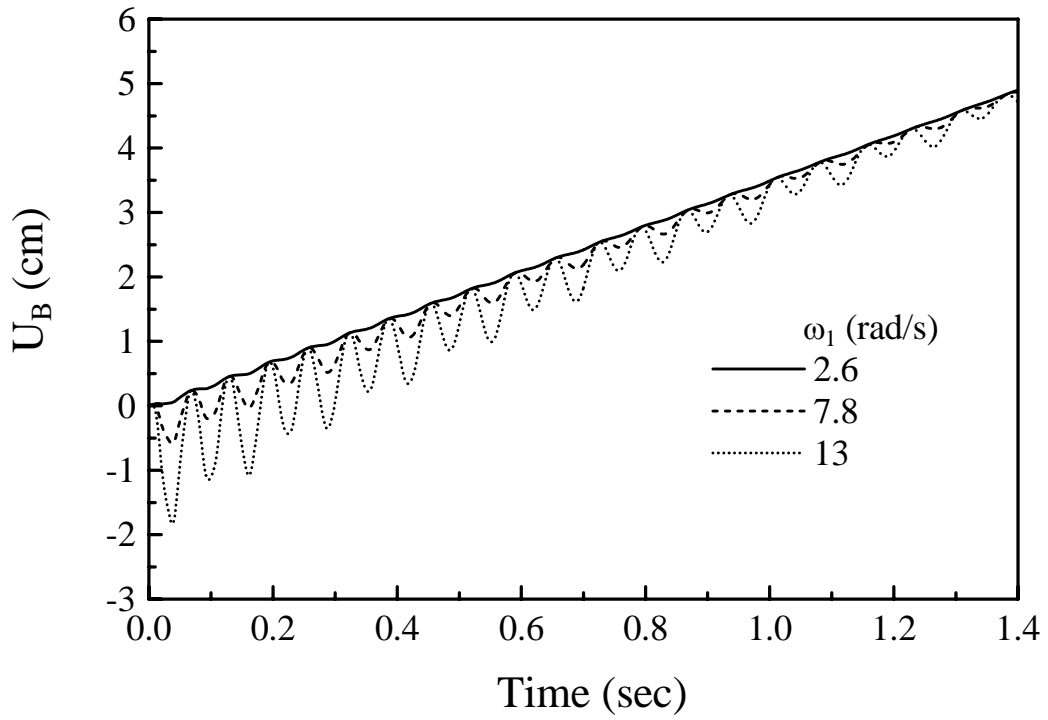
$$L_0 = 51\text{cm}、V_B^0 = -3.4\text{cm/s}、\omega_1 = 13\text{rad/s}、v_0 = -7.2\text{cm/s}$$



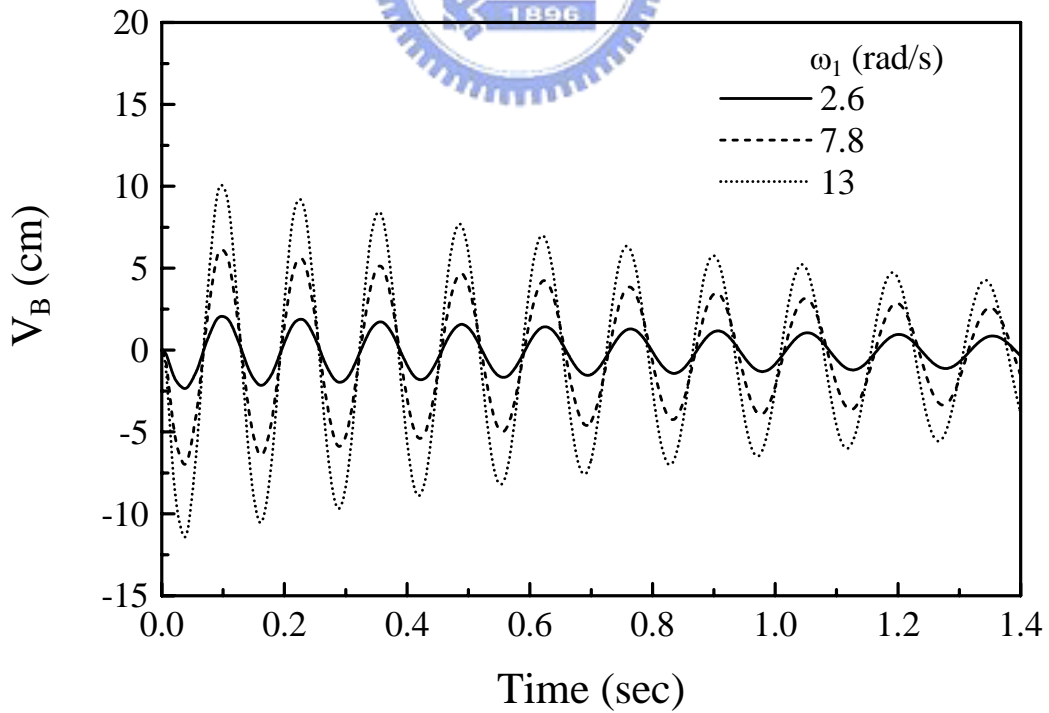
圖六十 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



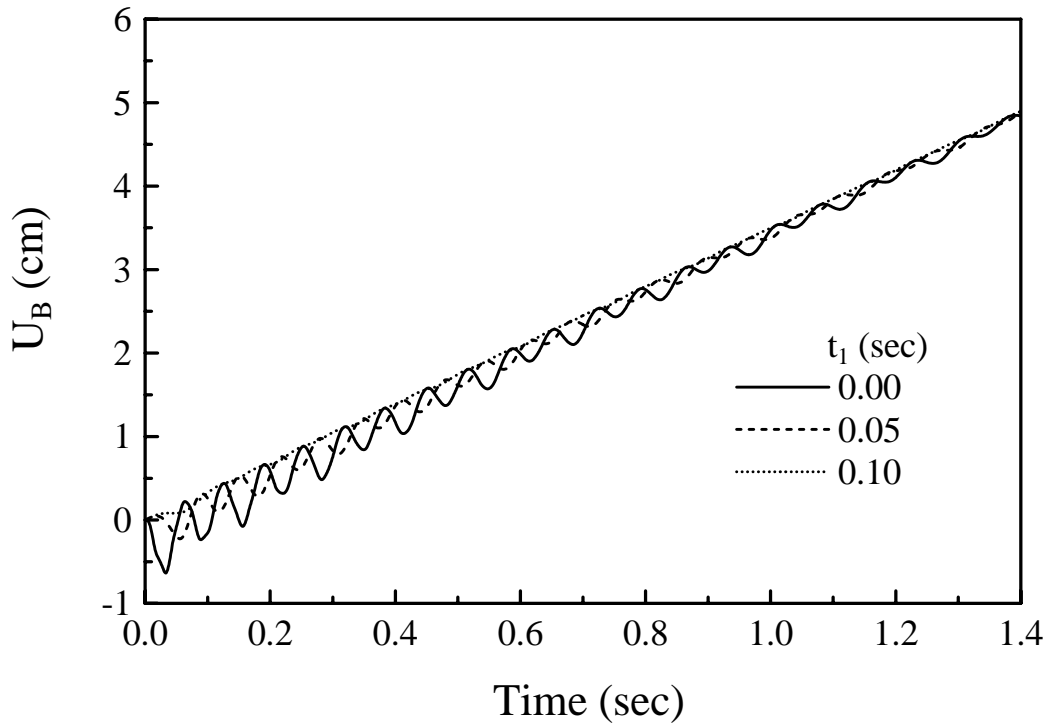
圖六十一 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $V_B^0 = -3.4\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = -7.2\text{cm/s}$)



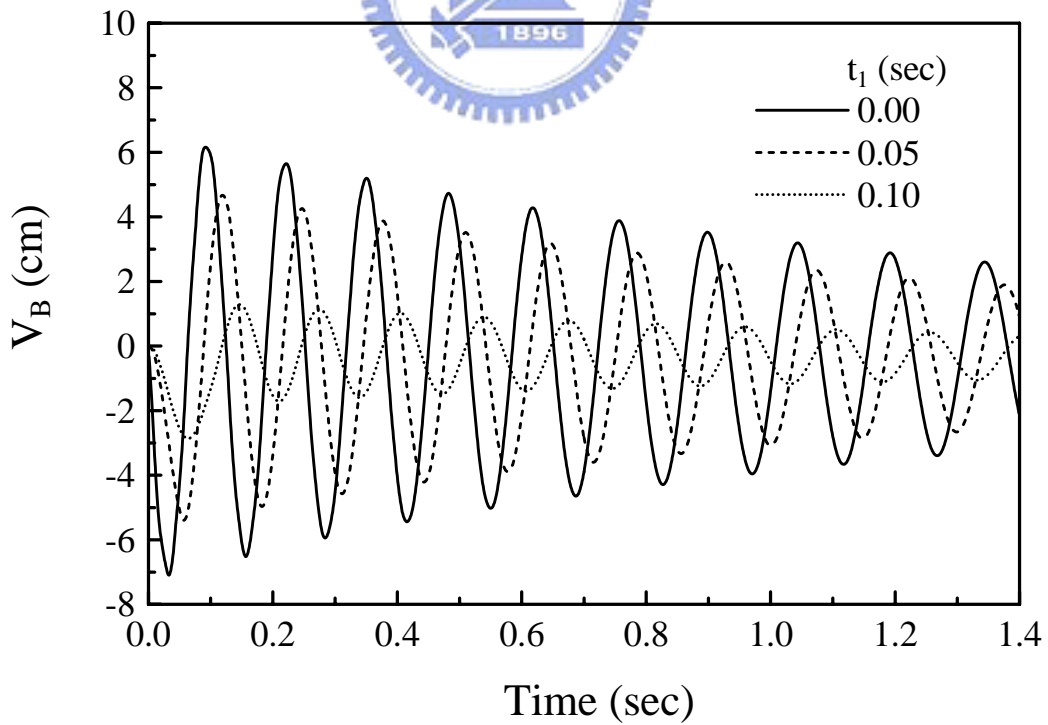
圖六十二 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $t_1 = 0.01\text{s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



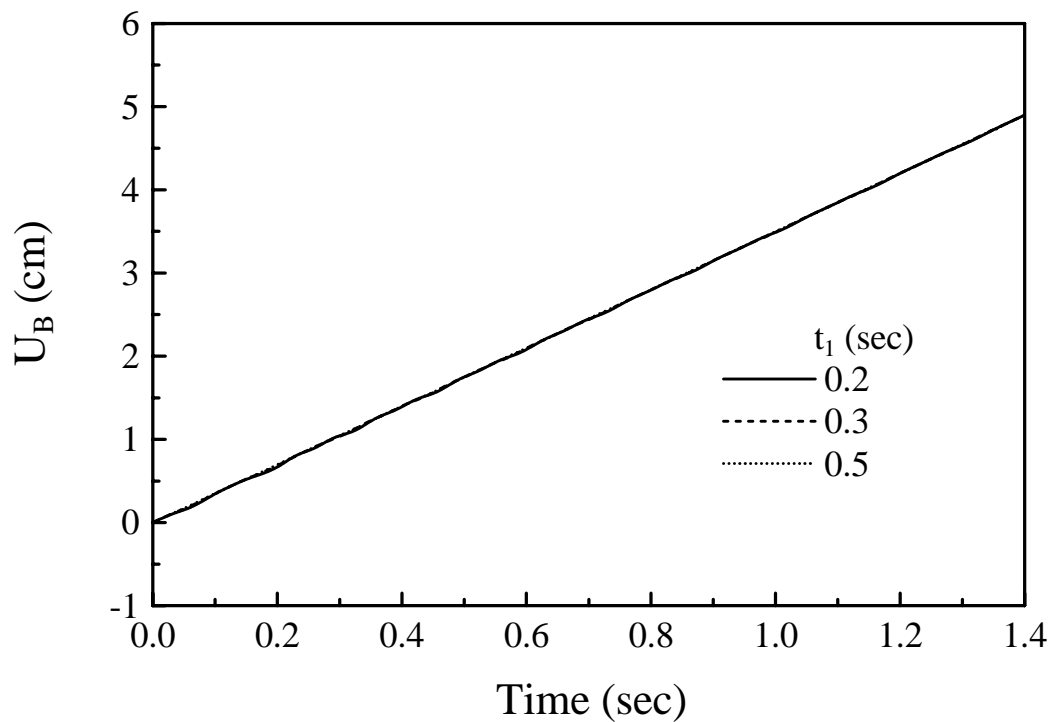
圖六十三 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $t_1 = 0.01\text{s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



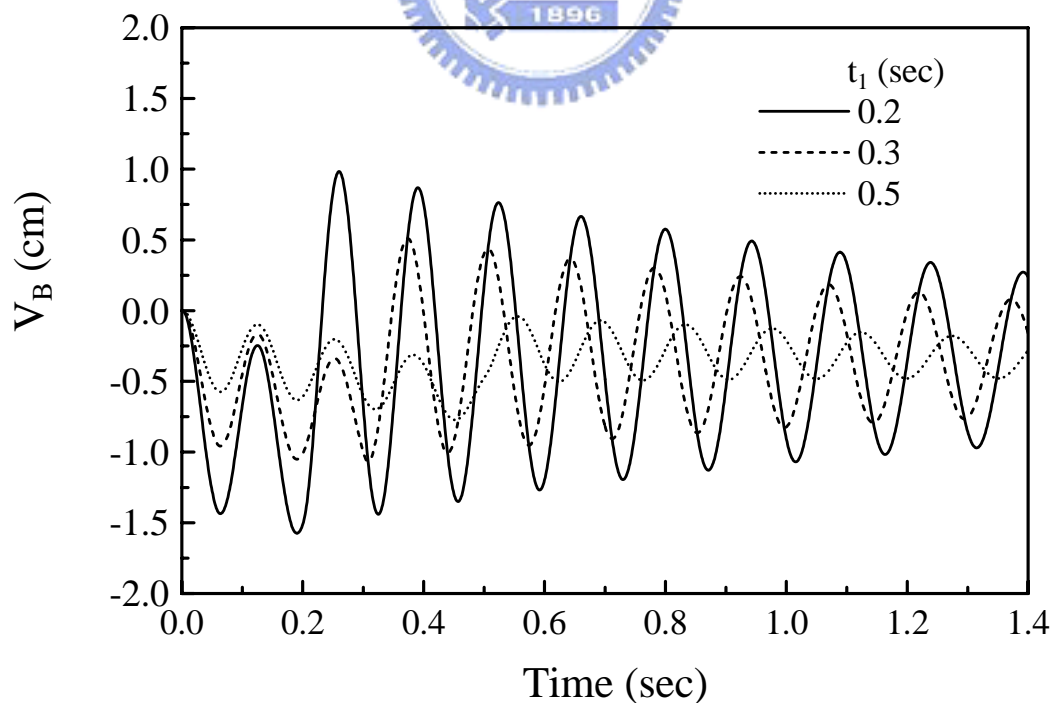
圖六十四 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



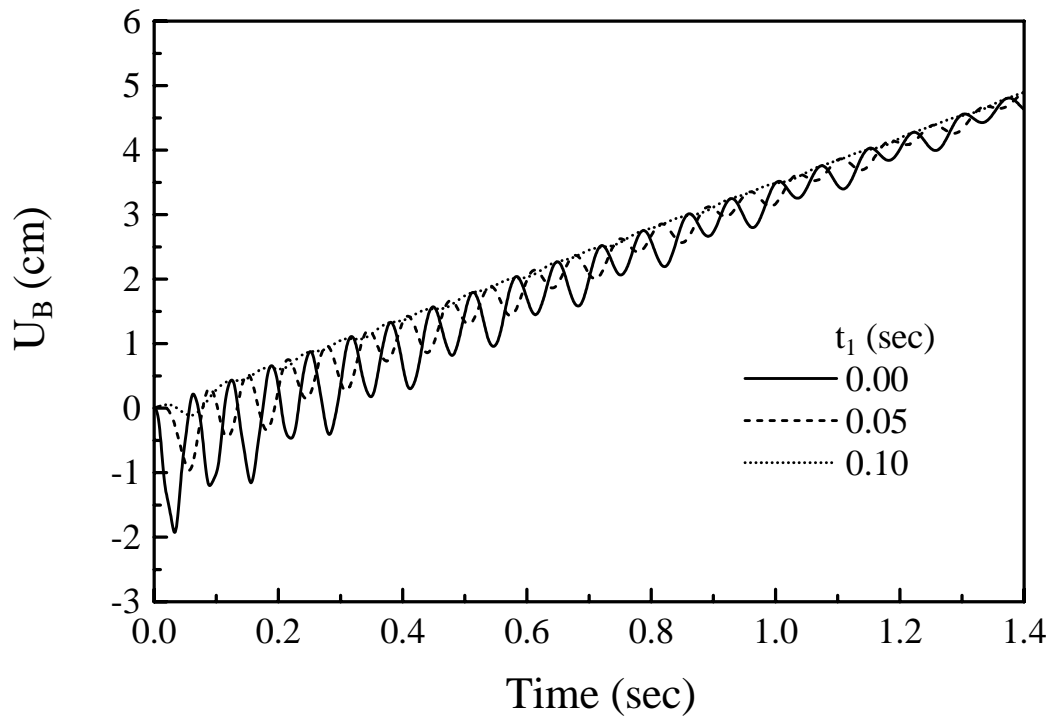
圖六十五 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



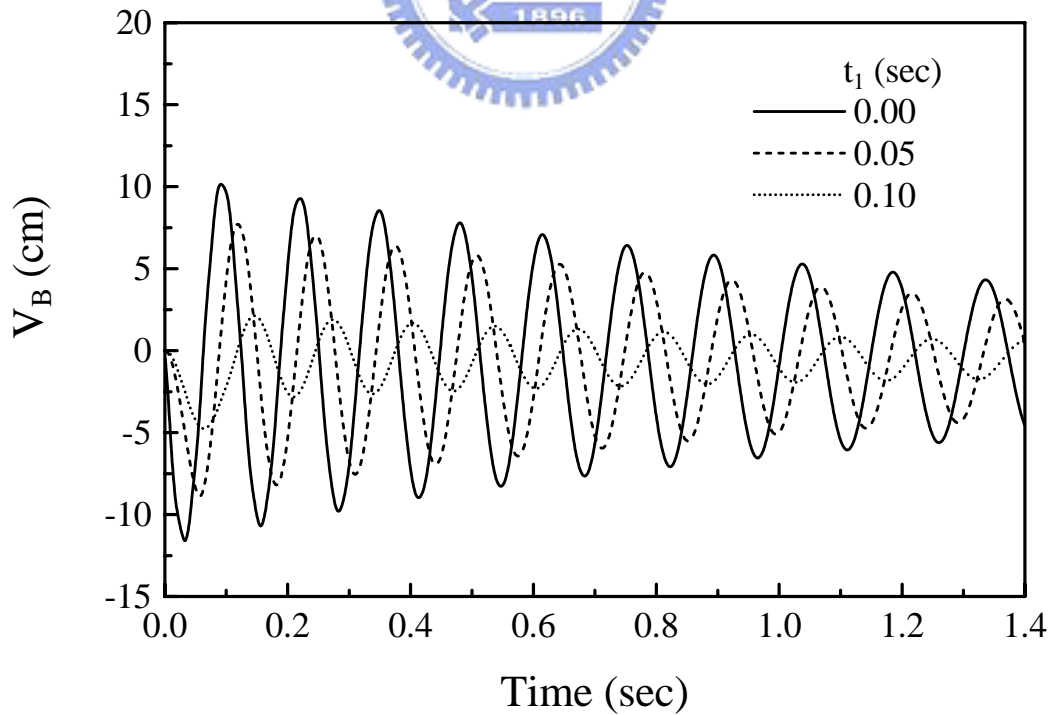
圖六十六 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



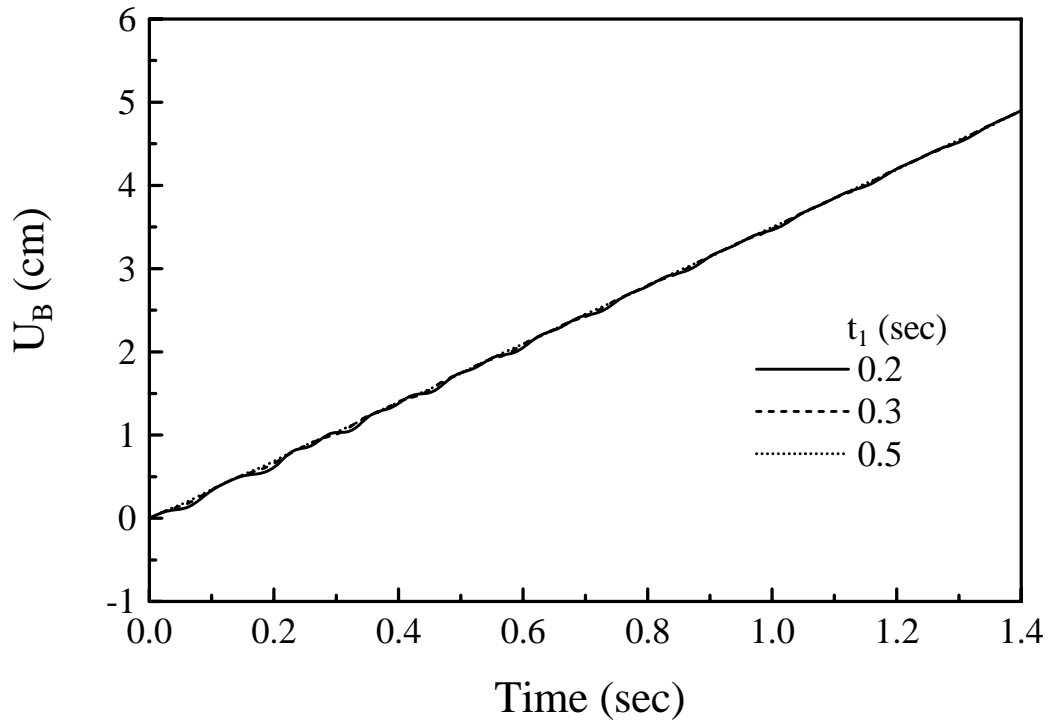
圖六十七 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



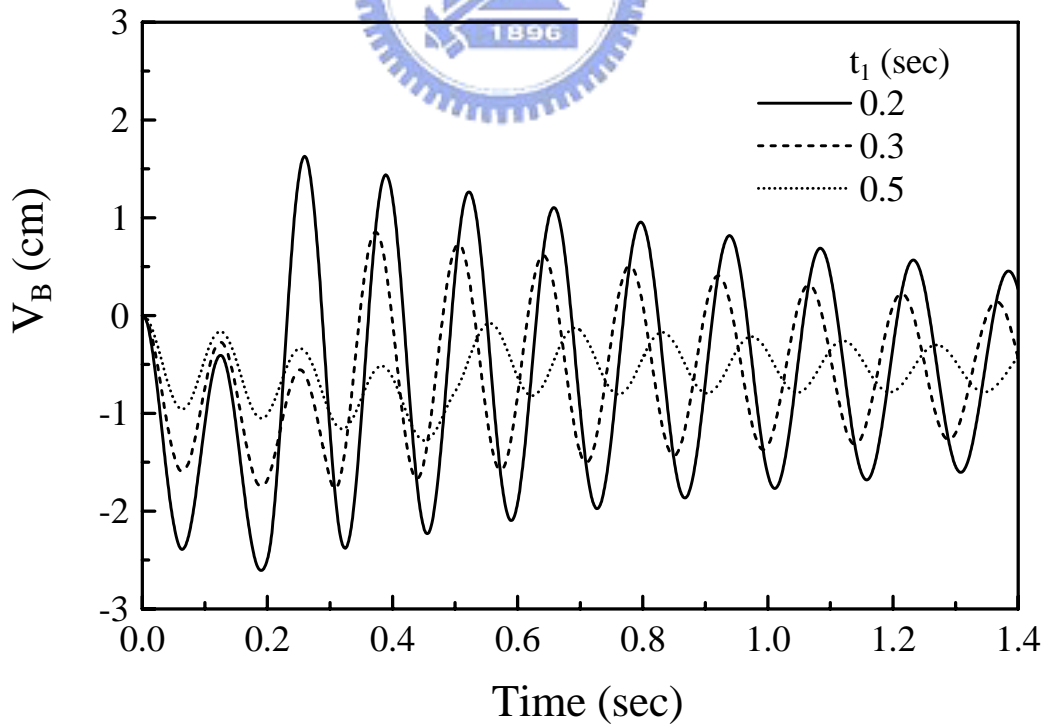
圖六十八 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



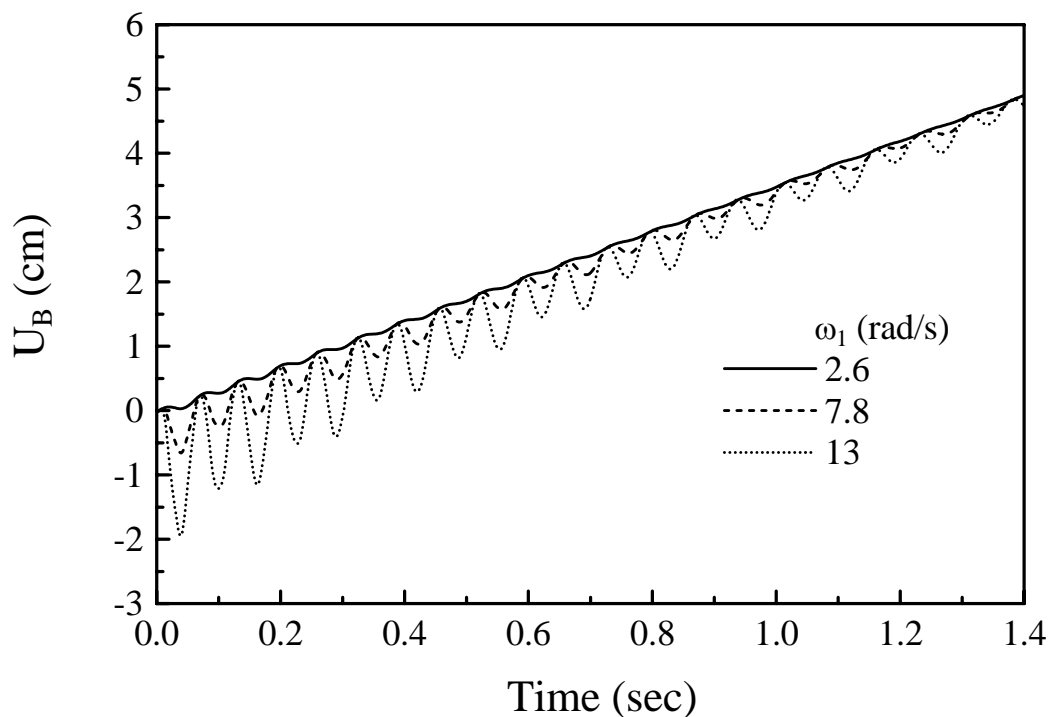
圖六十九 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



圖七十 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)

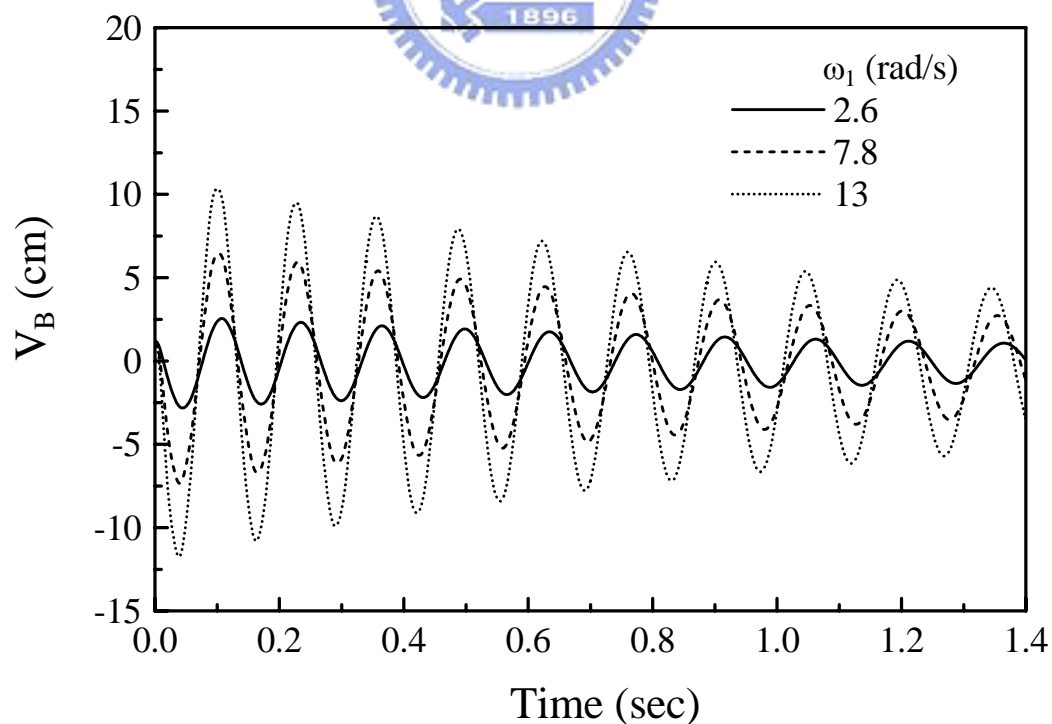


圖七十一 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



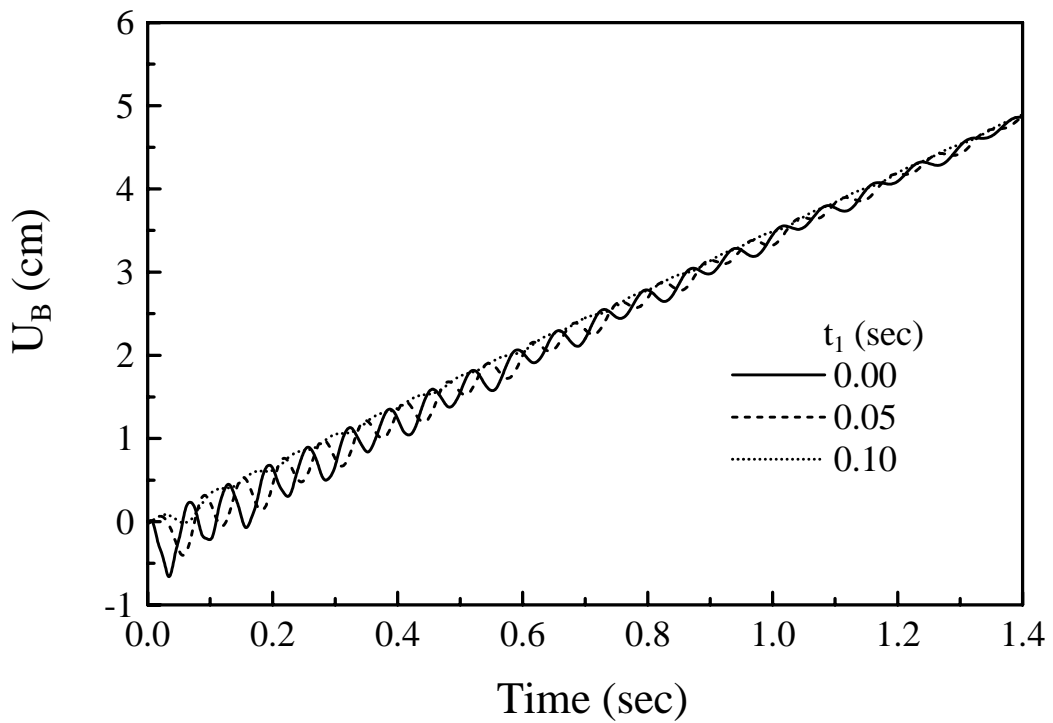
圖七十二 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$$L_0 = 40\text{cm}、V_B^0 = 1.2\text{cm}、t_1 = 0.01\text{s}、v_0 = 3.5\text{cm/s}$$

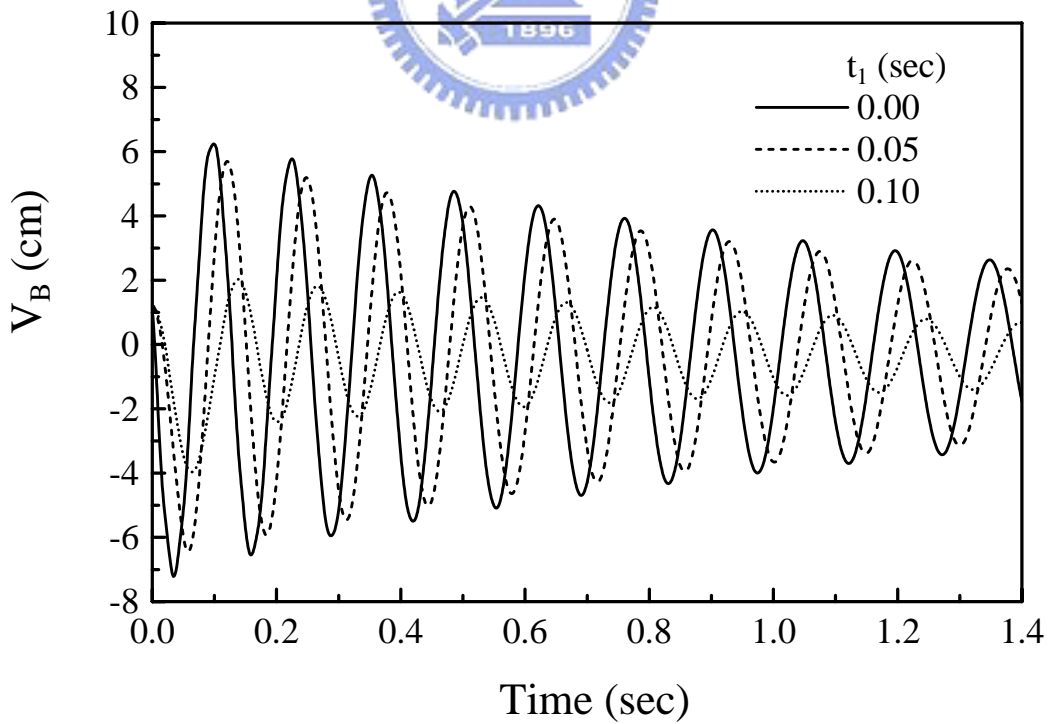


圖七十三 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

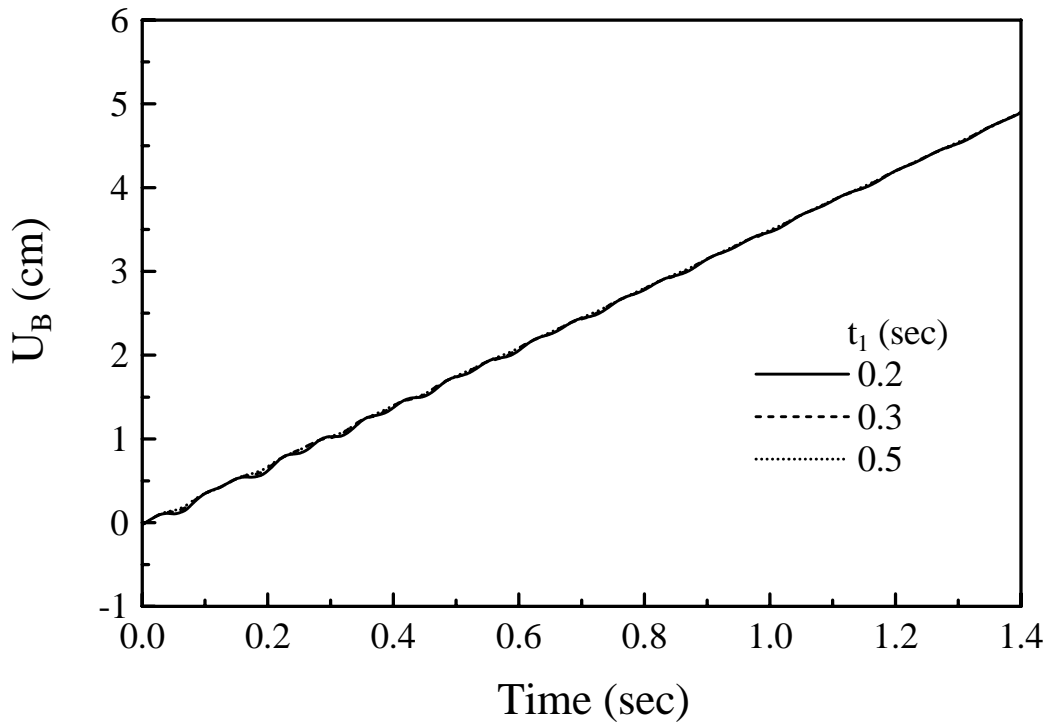
$$L_0 = 40\text{cm}、V_B^0 = 1.2\text{cm}、t_1 = 0.01\text{s}、v_0 = 3.5\text{cm/s}$$



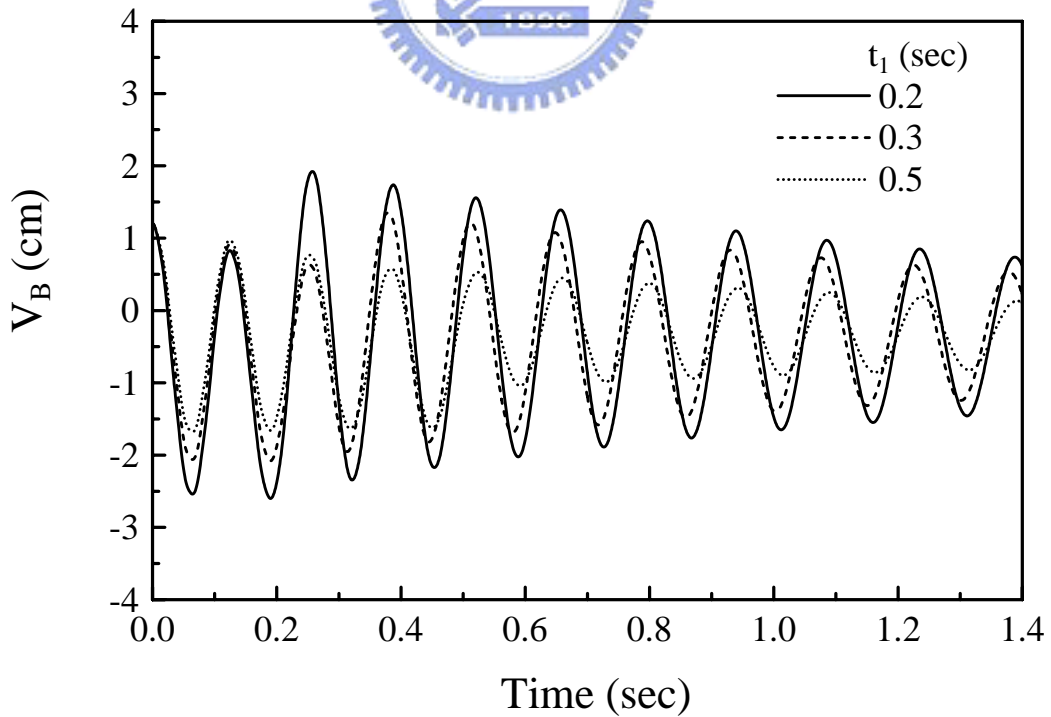
圖七十四 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



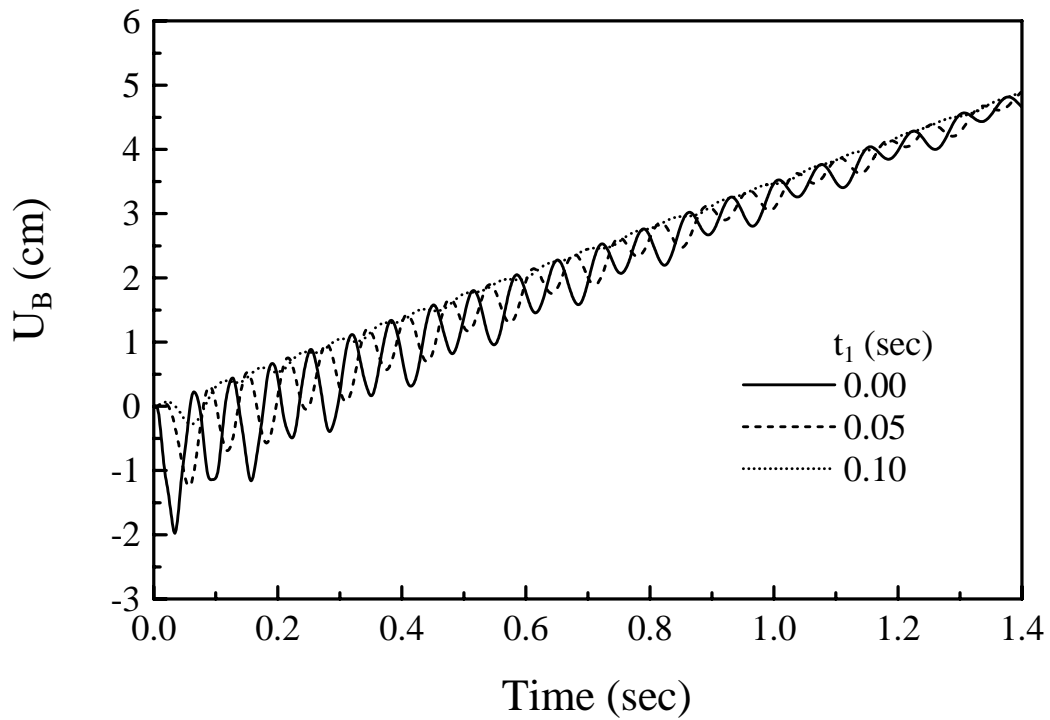
圖七十五 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



圖七十六 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)

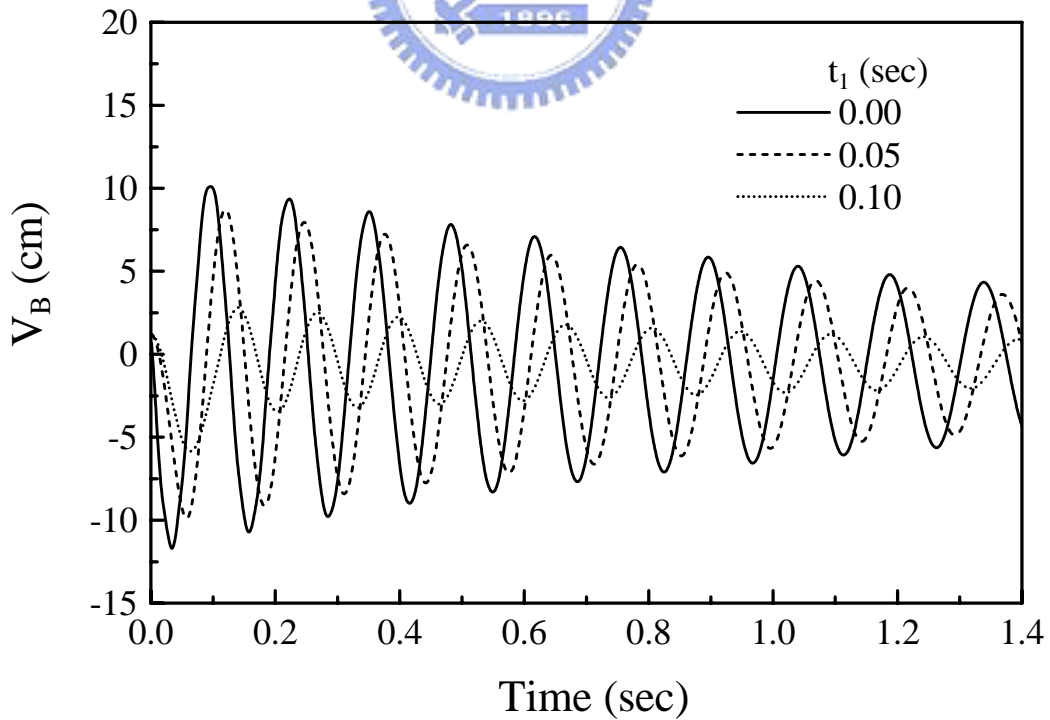


圖七十七 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 7.8\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



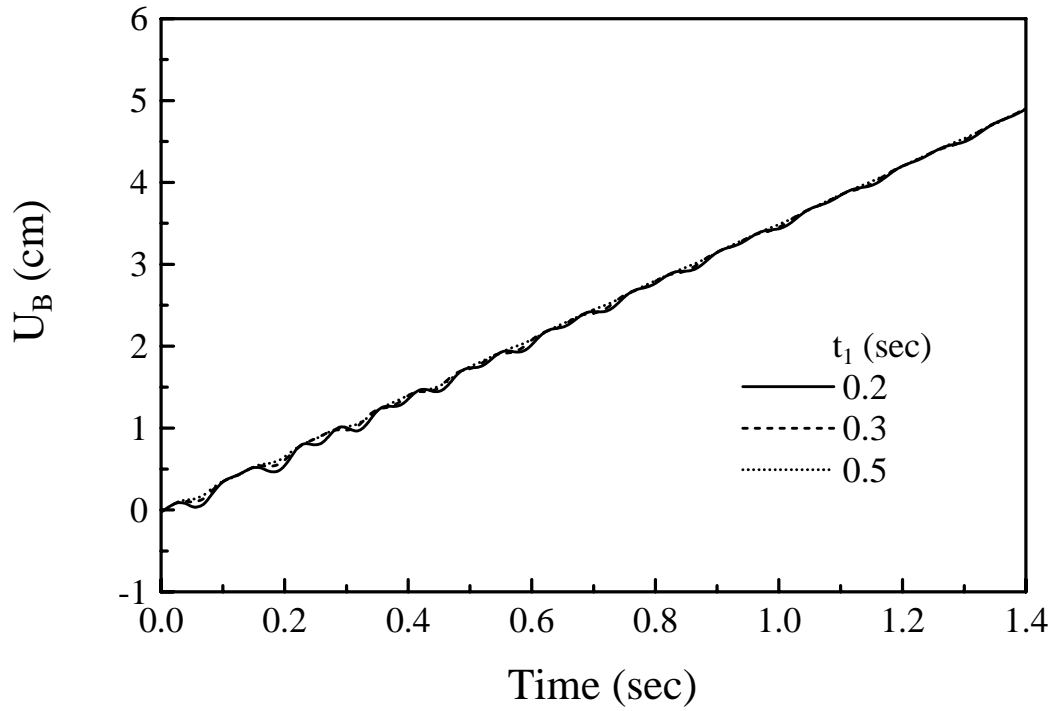
圖七十八 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

$L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm/s}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)

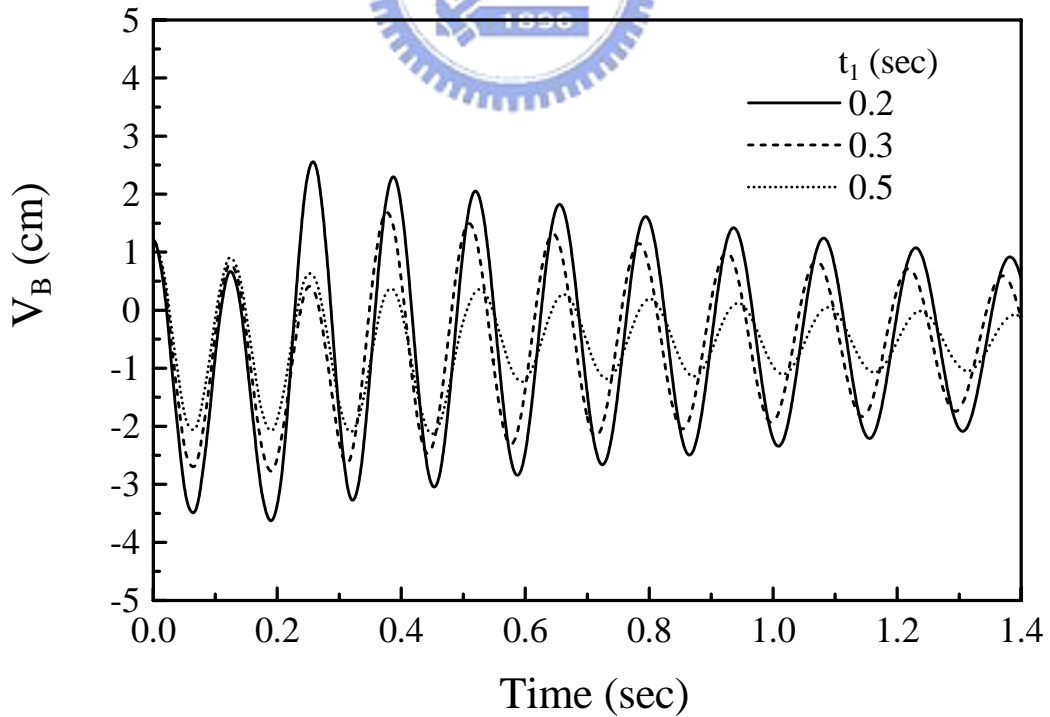


圖七十九 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、

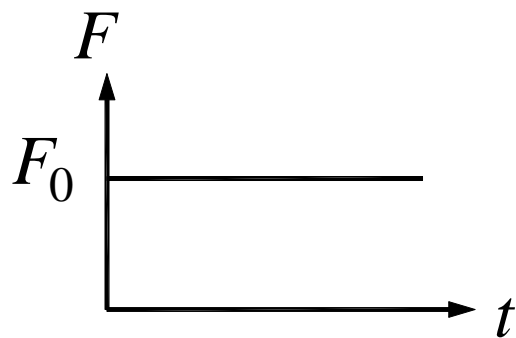
$L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm/s}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



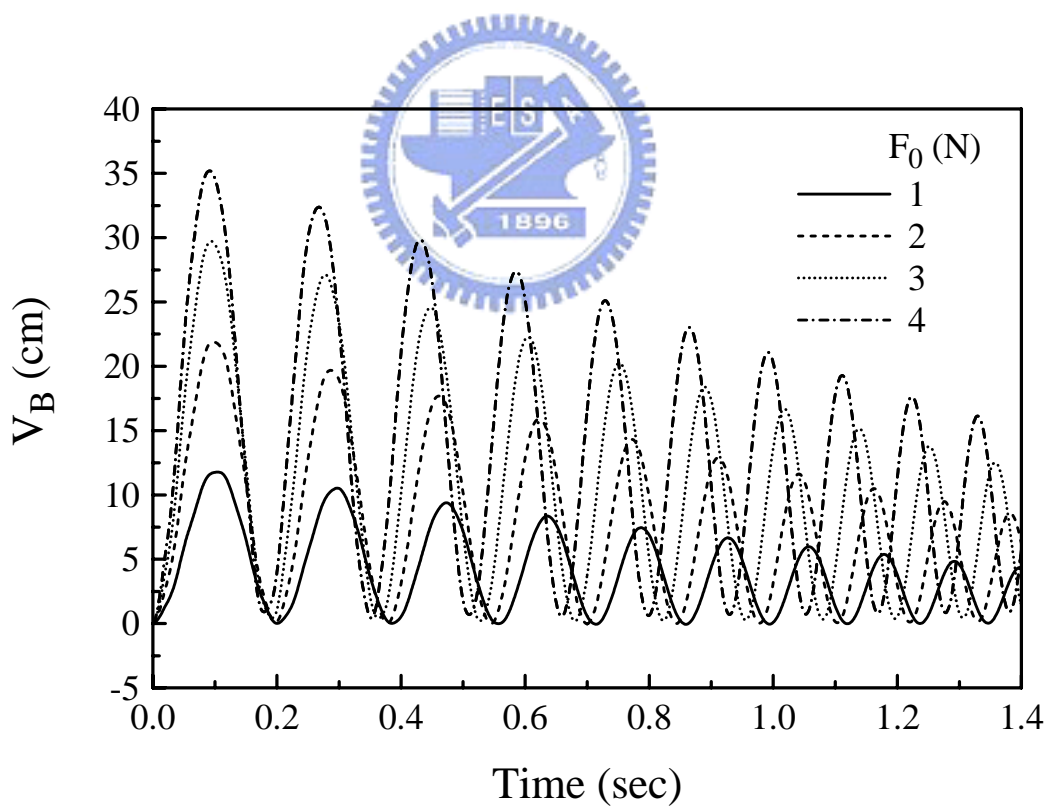
圖八十 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_1^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



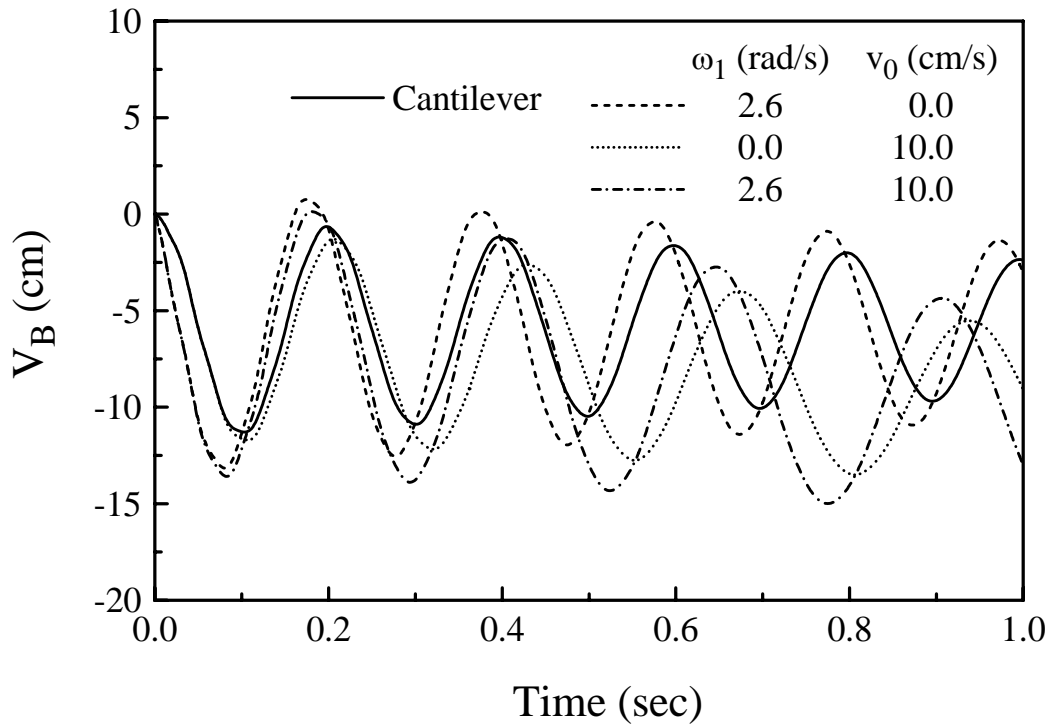
圖八十一 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 40\text{cm}$ 、 $V_B^0 = 1.2\text{cm}$ 、 $\omega_1 = 13\text{rad/s}$ 、 $v_0 = 3.5\text{cm/s}$)



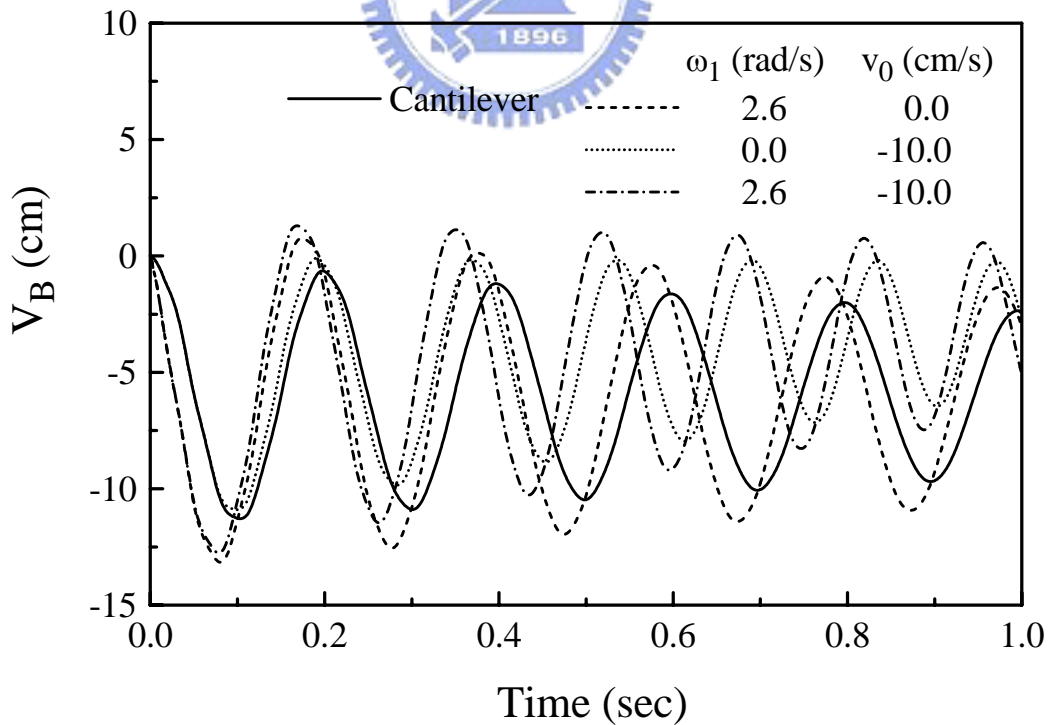
圖八十二 載重示意圖



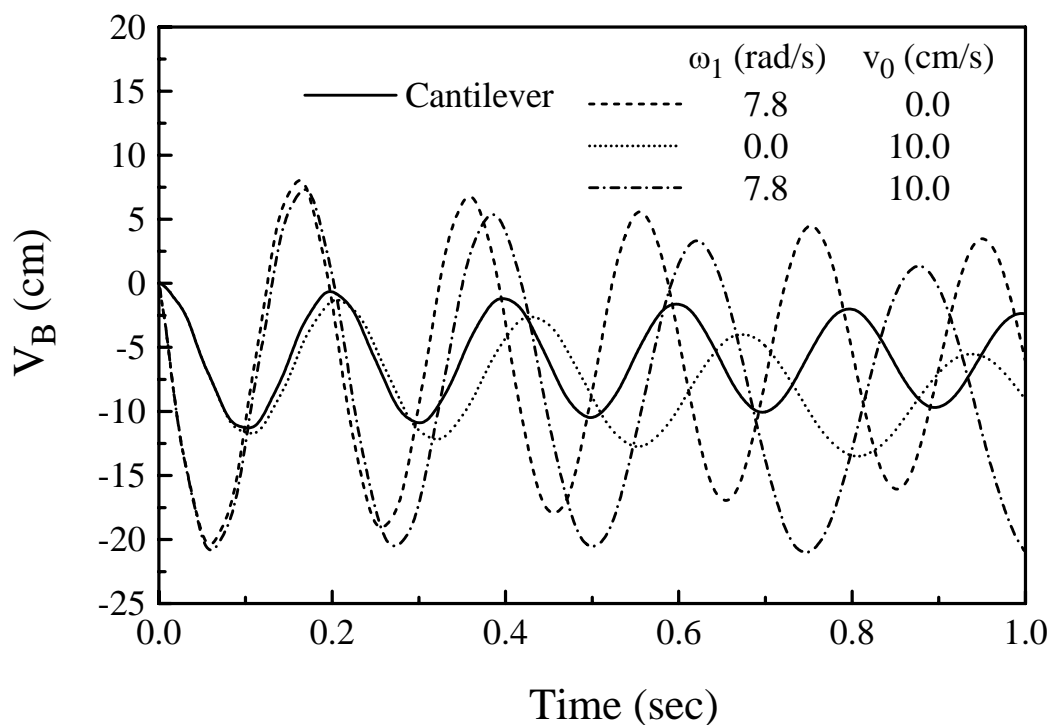
圖八十三 無旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 52.5\text{cm}$ 、 $v_0 = -11.45\text{cm/s}$)



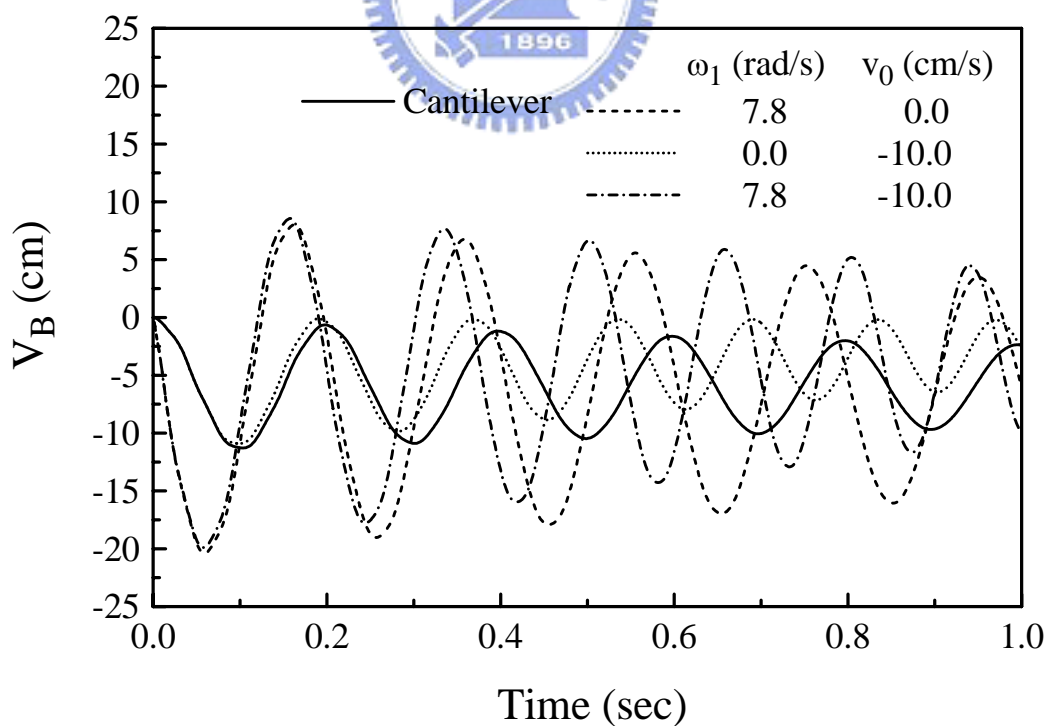
圖八十四 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $F_0 = -1\text{N}$)



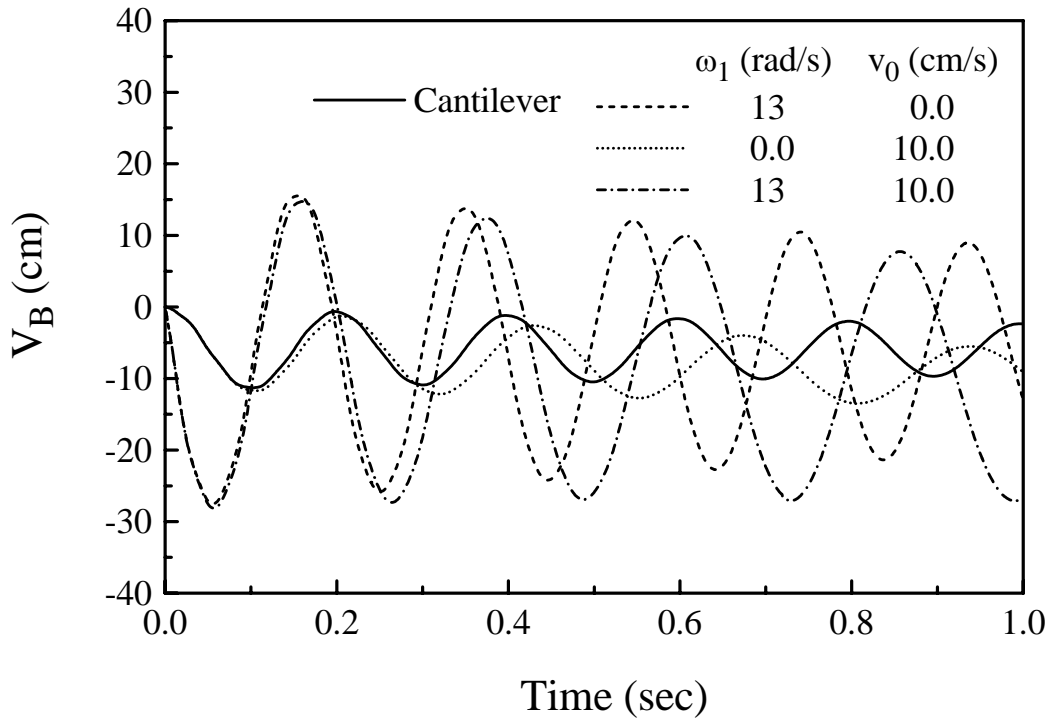
圖八十五 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $F_0 = -1\text{N}$)



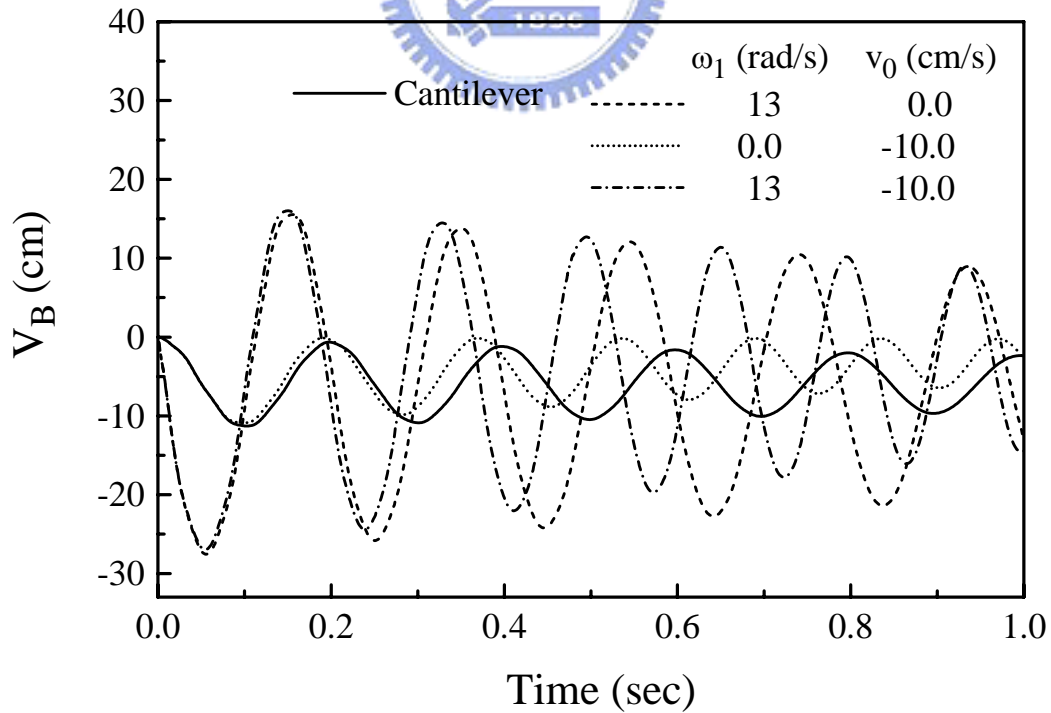
圖八十六 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $F_0 = -1\text{N}$)



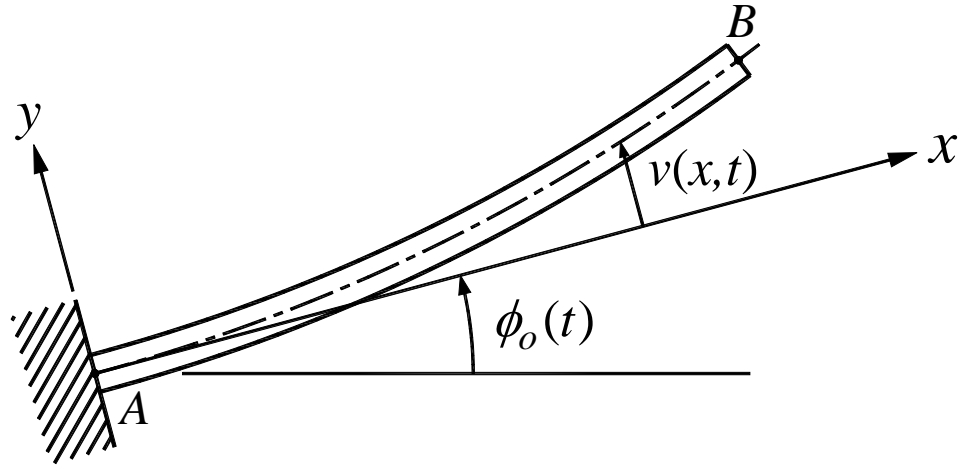
圖八十七 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $F_0 = -1\text{N}$)



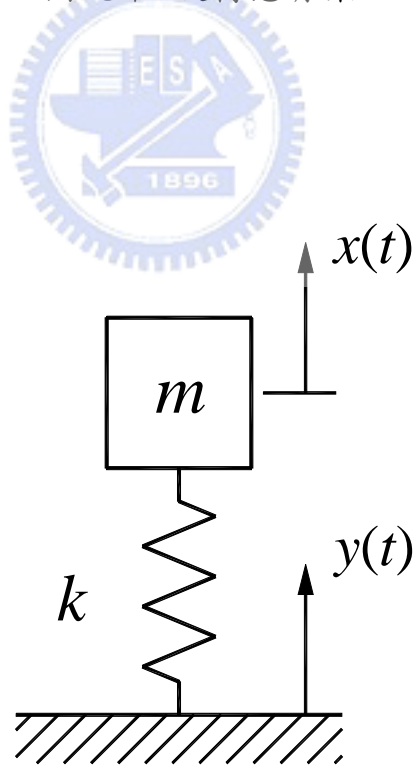
圖八十八 逆時鐘旋轉、等速外伸之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $F_0 = -1\text{N}$)



圖八十九 逆時鐘旋轉、等速內縮之梁端點在 X_2^B 方向的位移 ($L = 76.2\text{cm}$ 、 $L_0 = 51\text{cm}$ 、 $F_0 = -1\text{N}$)



圖九十 旋轉懸臂梁



圖九十一 旋轉懸臂梁之等效系統