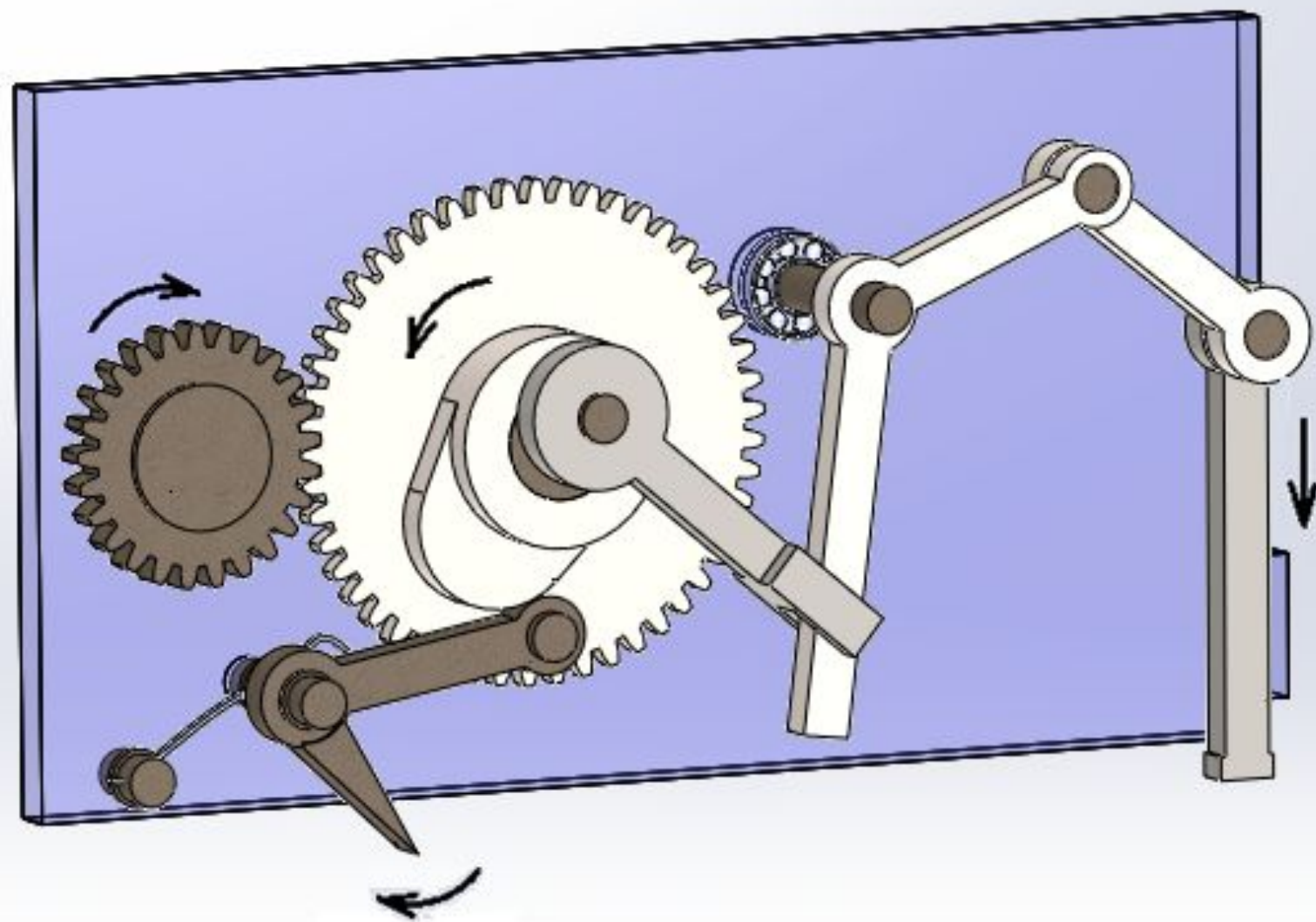
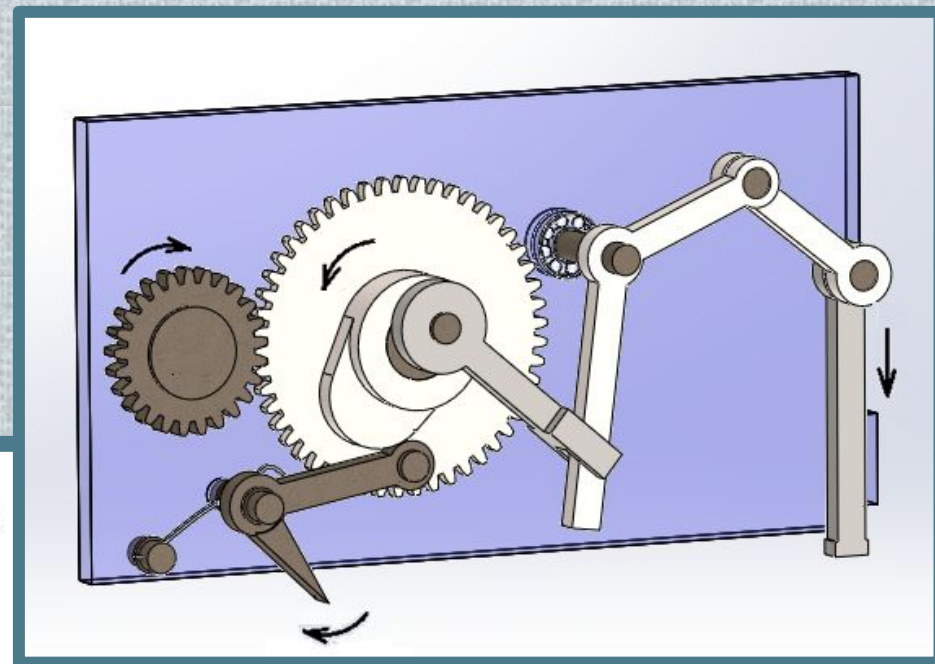
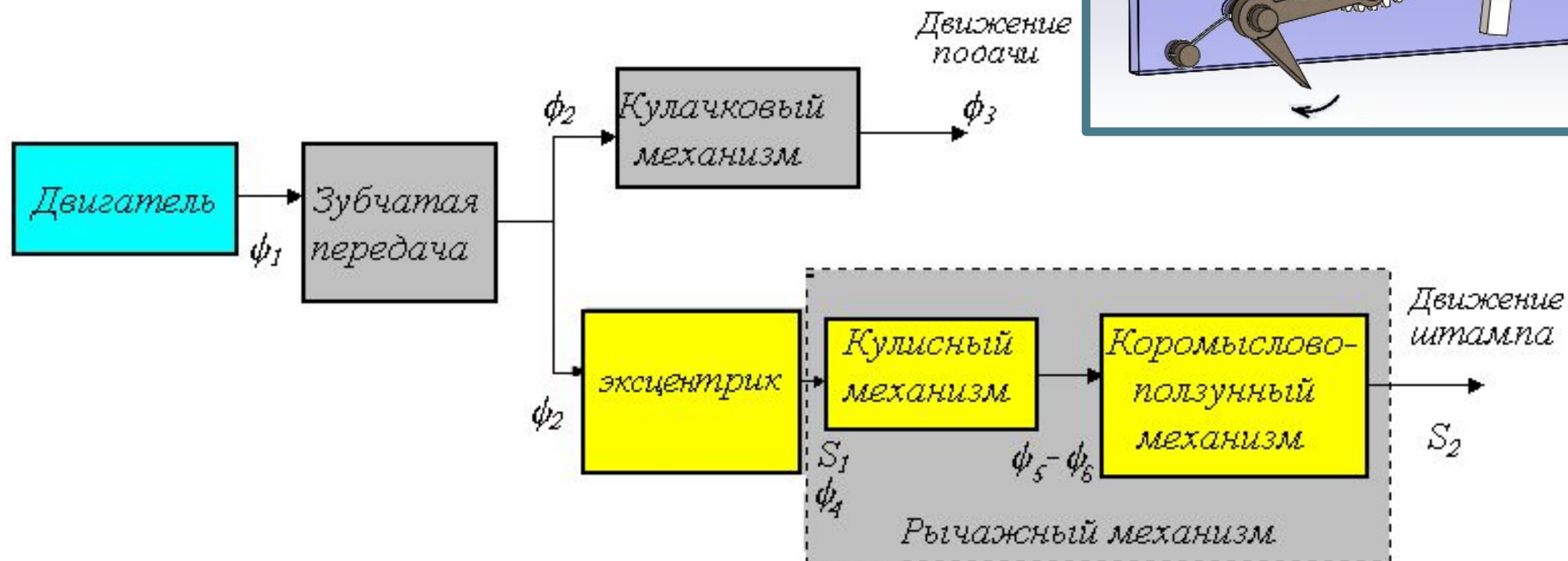


Кинематические схемы



Функциональная



Методика составления

Основной вид

Преобразователи движения

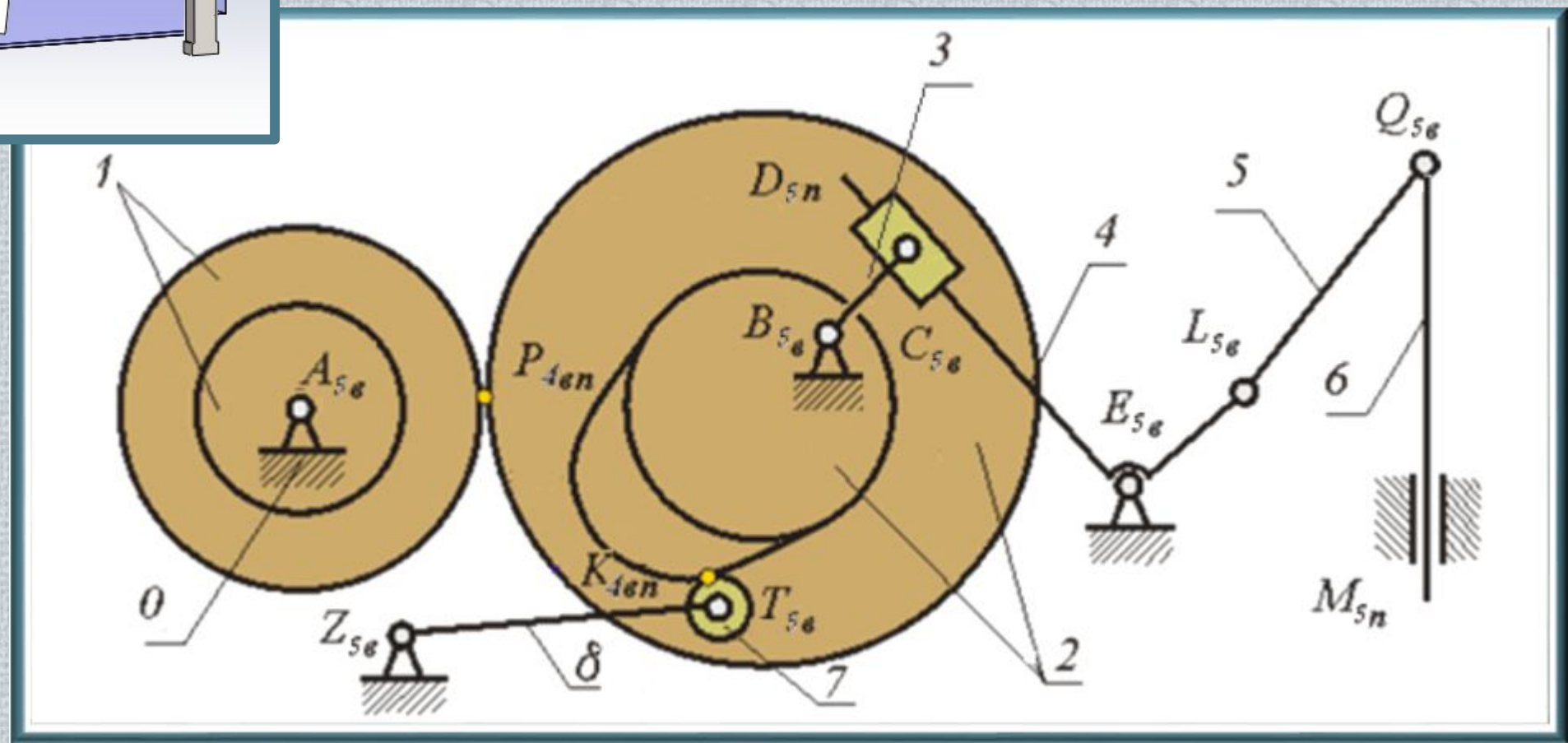
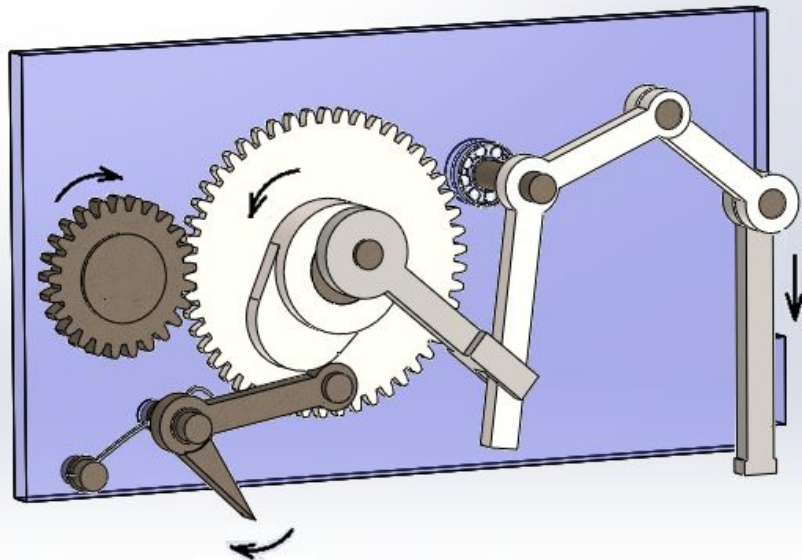
Виды преобразований

Алгоритм

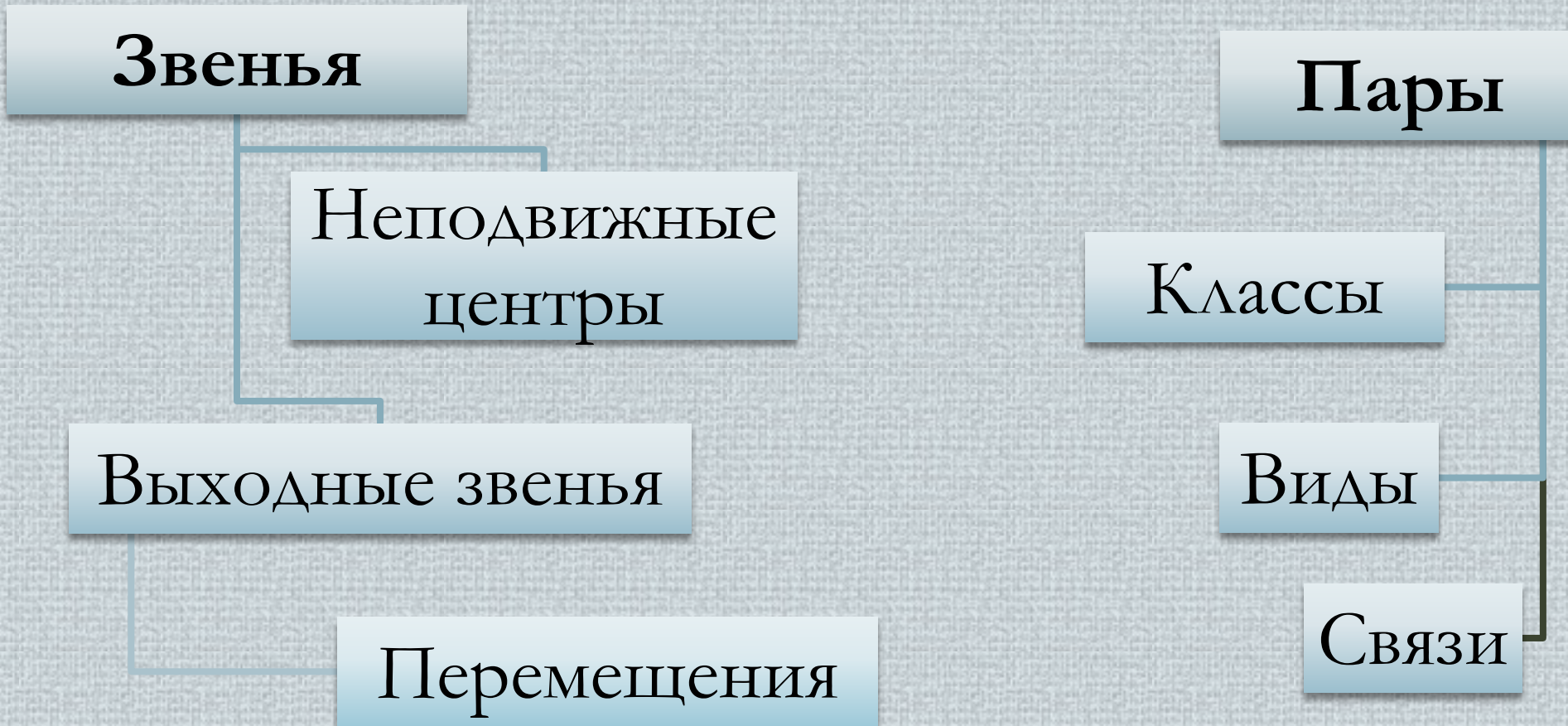
Проработка

Сх
ем
а

Структурная

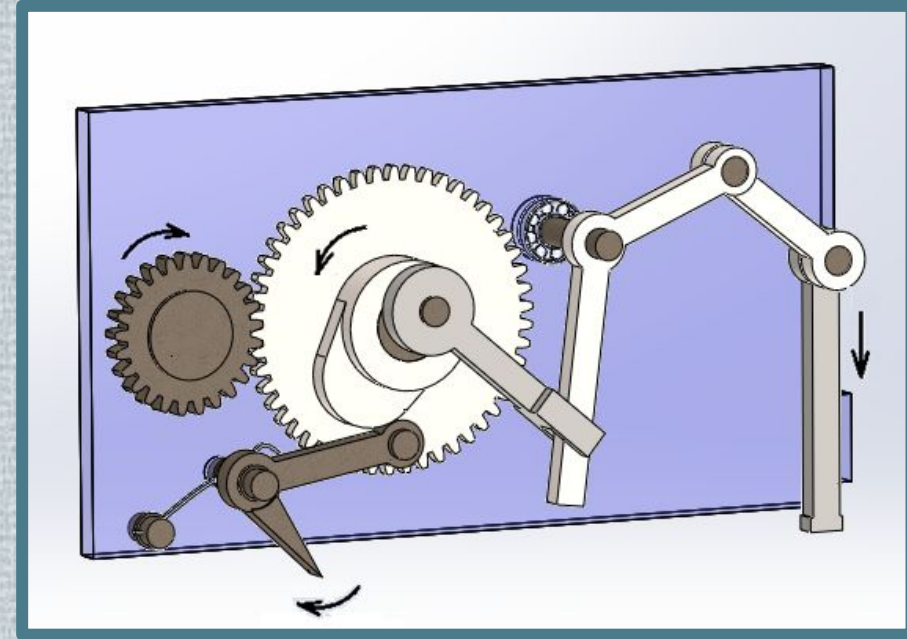


Методика составления



Методика анализа

	Количество
Звенья	8
Пары 5 класса	10
Пары 4 класса	2



Формула подвижности

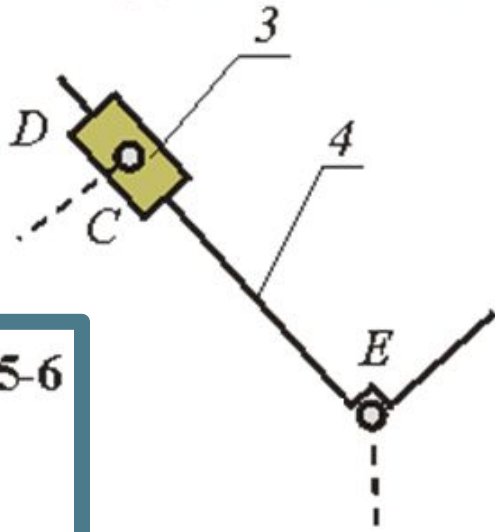
$$W = 6n - 5p_5 - 4p_4 - 3p_3 - 2p_2 - p_1$$

$$\begin{aligned} W &= 3n - 2p_5 - p_4 = \\ &= 24 - 20 - 2 = 2 \end{aligned}$$

Группы Ассура

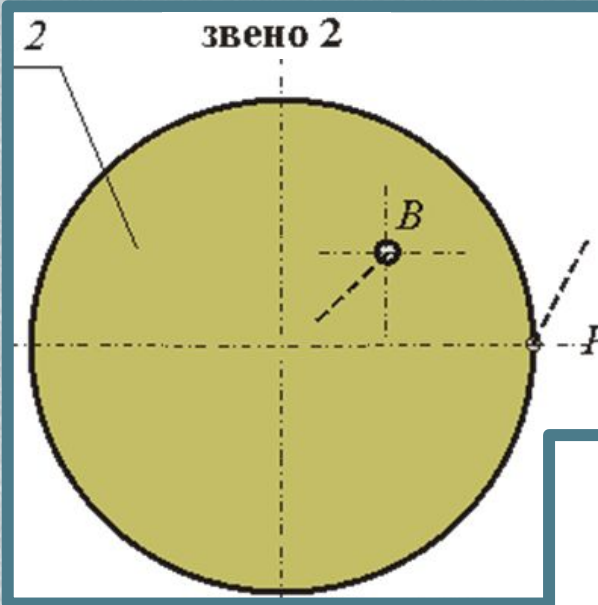
Формула подвижности $W = 3n - 2p_5 - p_4$

Группа звеньев 3-4



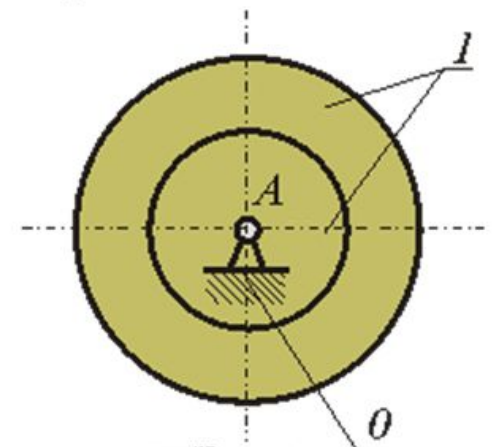
$$W = 3 \cdot 1 - 2 \cdot 1 - 1 \cdot 1 = 0$$

звено 2



$$W = 3 \cdot 2 - 2 \cdot 3 = 0$$

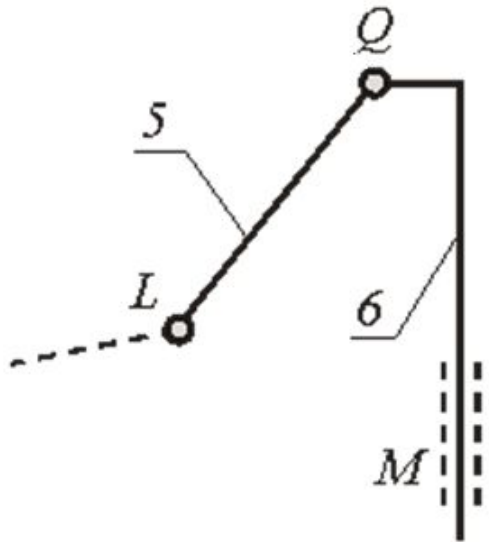
Первичный механизм



$$W = 3 \cdot 1 - 2 \cdot 1 = 1$$

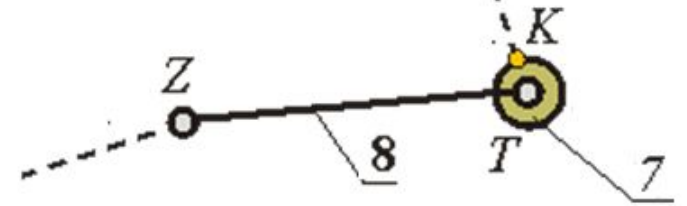
(местная подвижность)

Группа звеньев 5-6



$$W = 3 \cdot 2 - 2 \cdot 3 = 0$$

Группа звеньев 7-8



$$W = 3 \cdot 2 - 2 \cdot 2 - 1 \cdot 1 = 1$$

(местная подвижность)

Принципиальная

