

AKADEMIA EDUKACYJNO - INŻYNIERSKA

www.e-MECHANiK.com.pl

MATURA STUDIA PRAKTYKA STAŻ PRACA BIZNES PRZEMYSŁ STEAM

KOMPLEKSOWE WSPARCIE EDUKACYJNE **ON – LINE** NA KAŻDYM ETAPIE KSZTAŁCENIA INŻYNIERSKIEGO

email: **kontakt@e-mechanik.com.pl**
web: **www.e-MECHANiK.com.pl**
fb: www.facebook.com/groups/emechanik
tel: **(+48) - 697-165-075**

Wszystkie prawa zastrzeżone All rights reserved

TEORIA MECHANIZMÓW I MANIPULATORÓW

"ANALIZA STRUKTURALNA - RUCHLIWOŚĆ"

PROJEKT

Oblicz:

- ruchliwość

dla układu mechanicznego.

DANE:

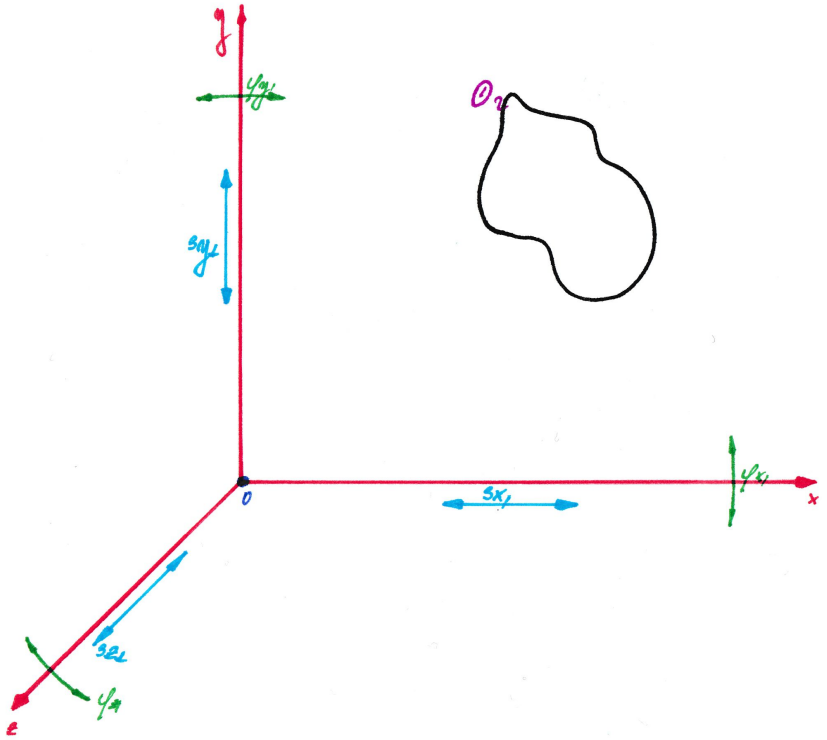
$l, \varphi = OK$

SZUKAM:

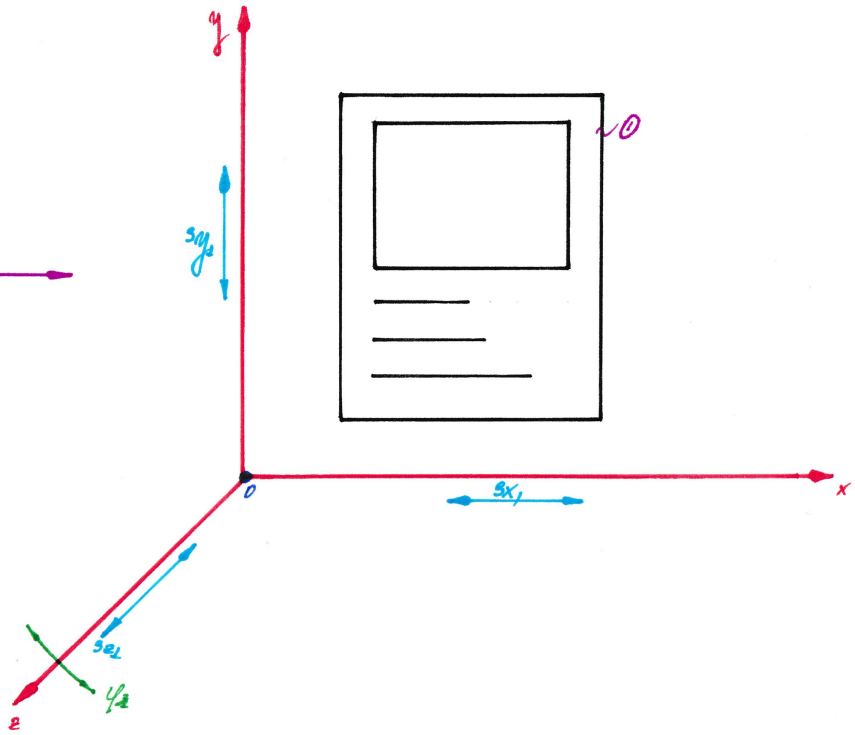
$W_R, W_T, W_L, W_B = ?$

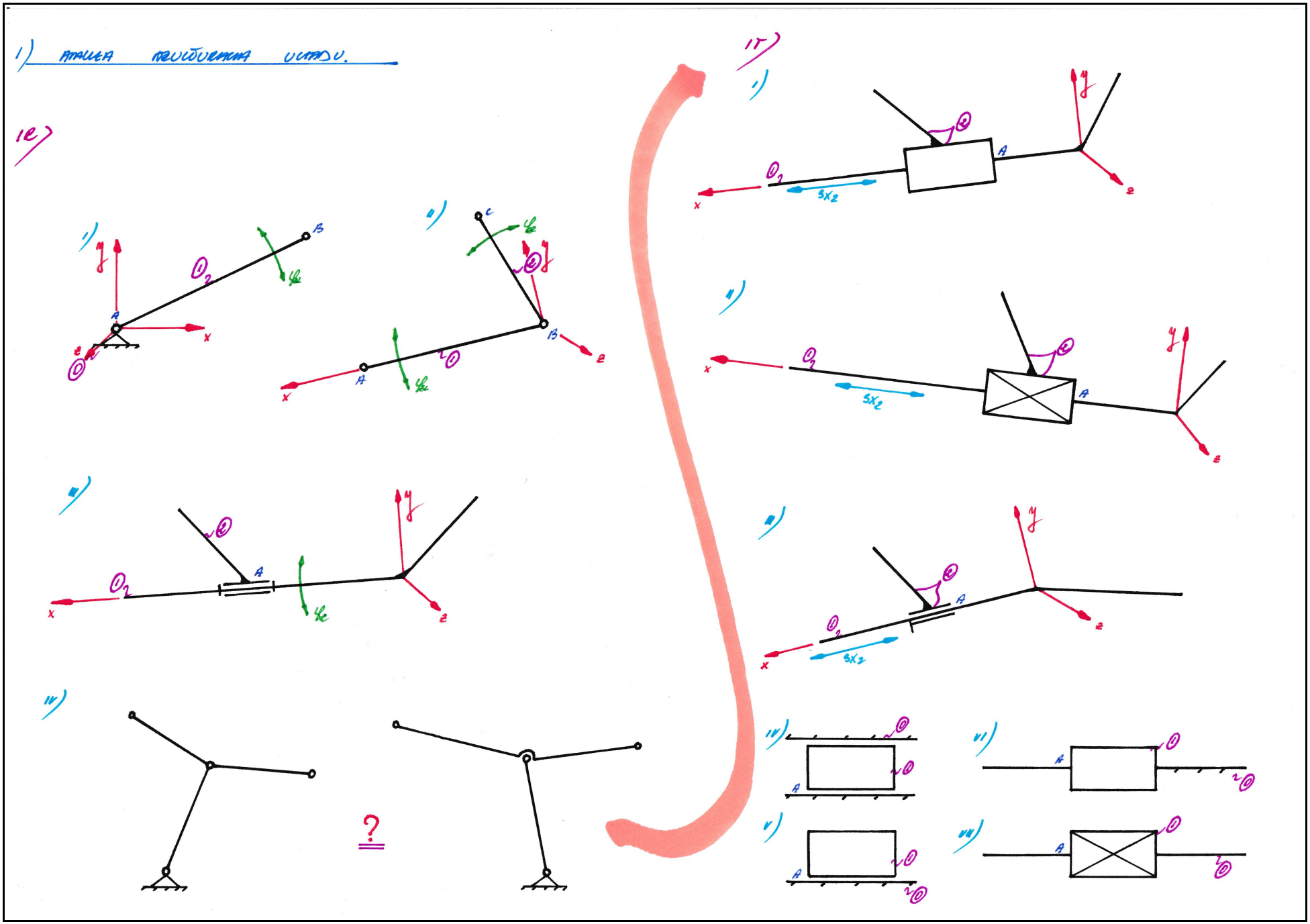
1) матрица преобразования систем.

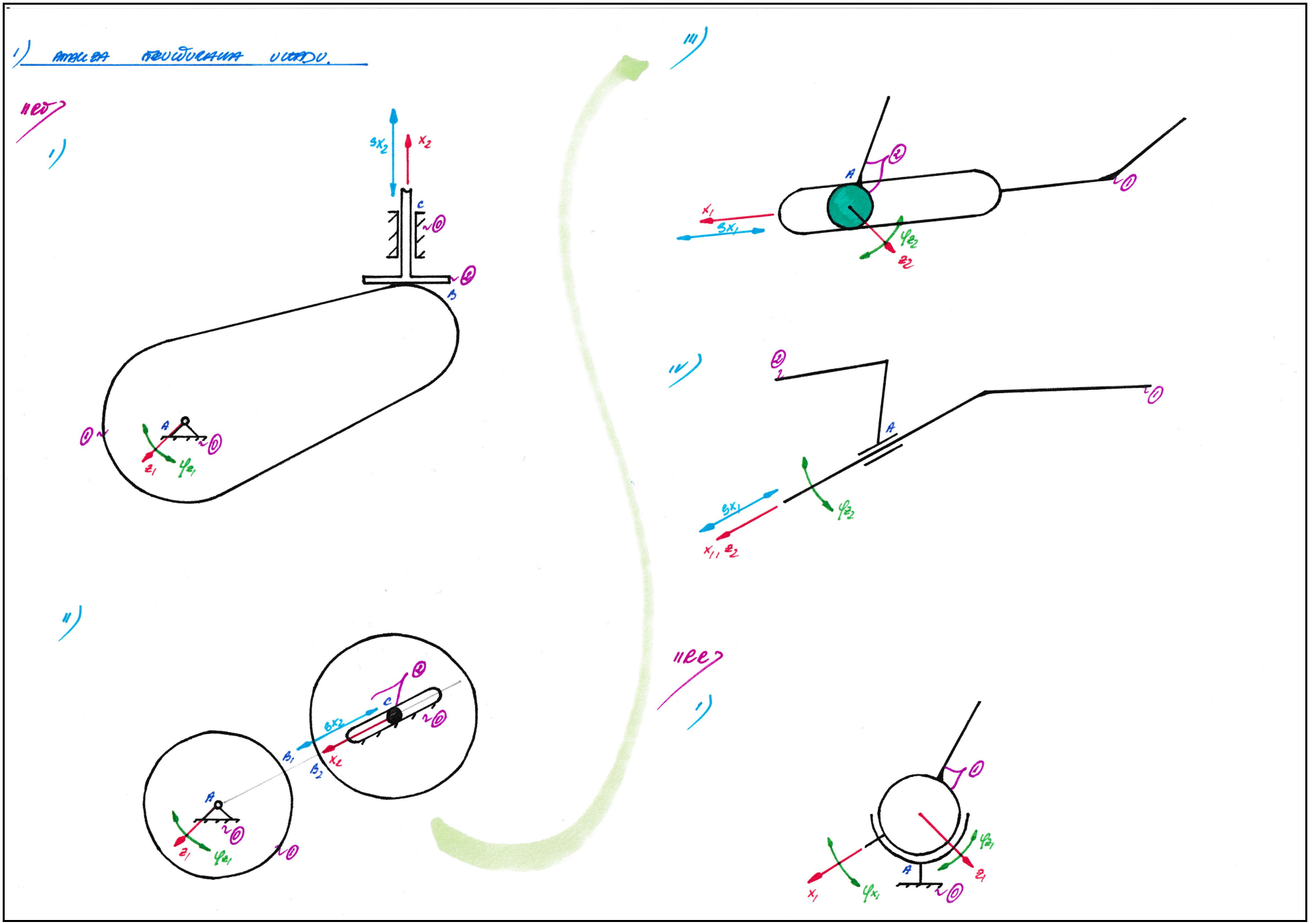
3D)

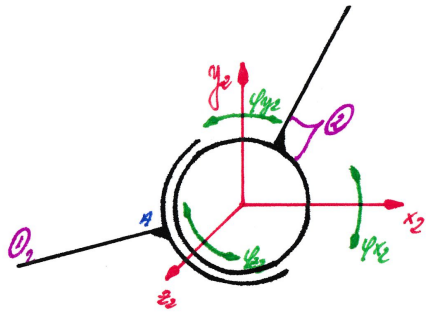


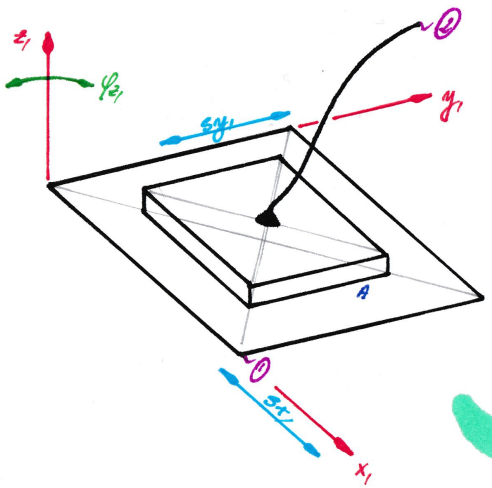
2D)




1) Analiza mehanizama ravnine
Ie)
1)
2)
3)
4)
IIe)
1)
2)
3)
4)
IIIe)
IVe)
Ve)
VIe)
VIIe)
?


I) Анализ геометрии узлов.
IIев
1)
sx2
x2
c
0
2
b
A
z1
φz1
III)
x1
sx1
φz2
z2
IV)
sx1
x1, z2
II)
c
sx2
b1
b2
x2
IIее
1)
φz1
z1
x1
φx1


y_2
φ_{y2}
2
A
O_2
x_2
φ_{x2}
z_2


z_1
φ_{z1}
2
y_1
Δy_1
A
1
Δx_1
x_1


e
-mechanik
.COM
.PL