

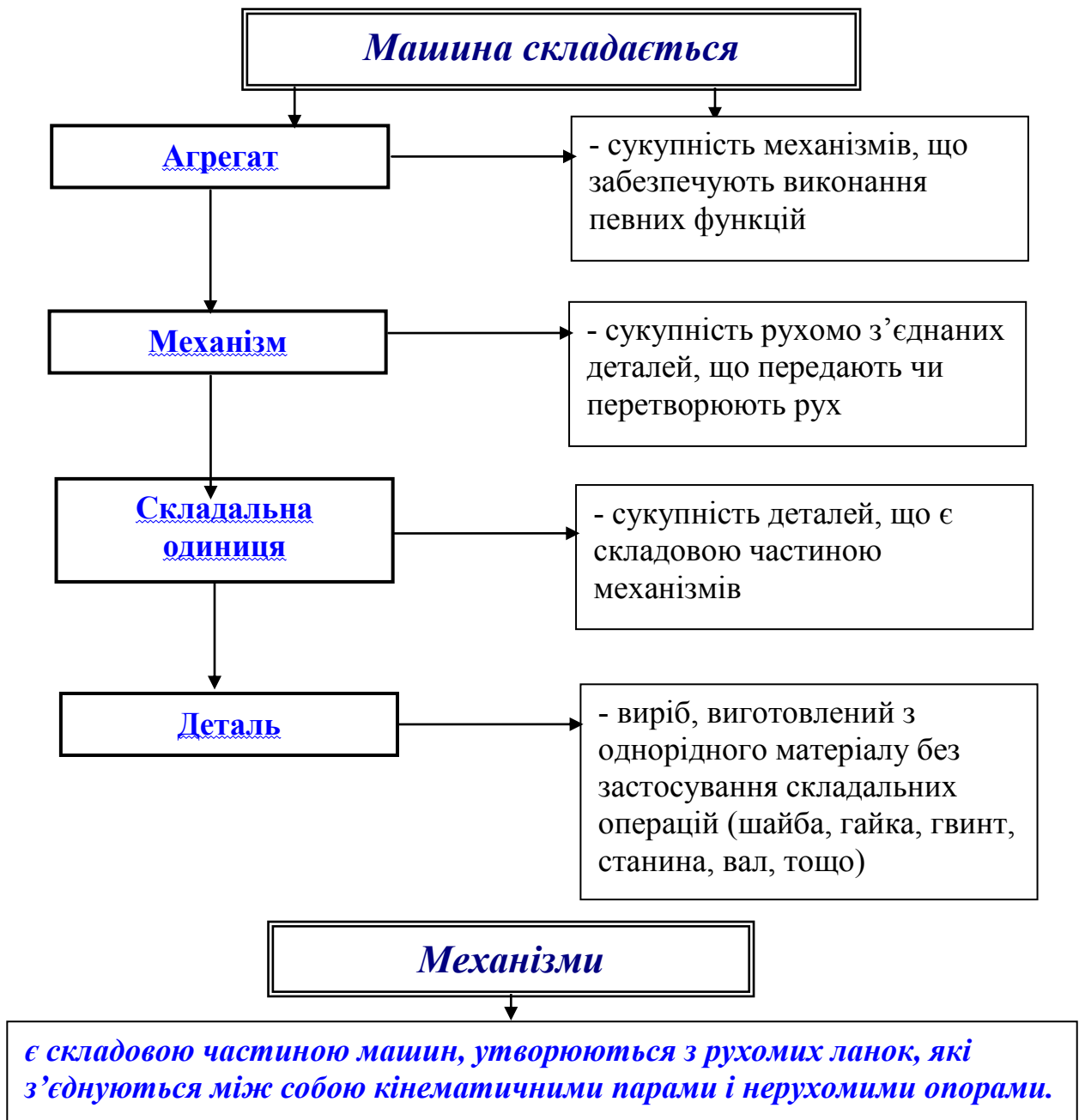
Професія : Складальник корпусів металевих суден.

Електрозварник ручного зварювання. група 211

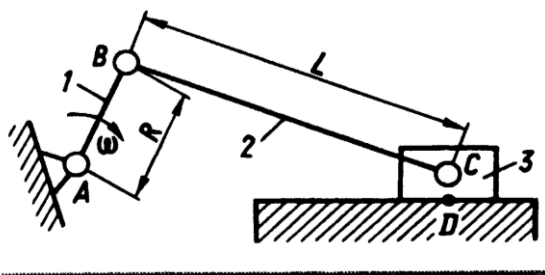
29.04.2020 (опрацювати до 06.05.2020)

Завдання: скласти конспект

Тема уроку № 35: *Механізми і машини*



✓ **Кінематична пара** – з'єднання двох ланок поверхнями, лініями чи точками



Чотири кінематичні пари:

Рухомий кривошип 1–нерухома опора А

Рухомий шатун 2 – рухома точка В

Рухомий повзун 3 – рухома точка С

Рухомий повзун 3 – нерухома станина Д

✓ **Мертва точка** – коли шатун і кривошип розміщується на одній прямій (кут 0° , або 180°)

✓ Для нормальної роботи кривошипно-шатунного механізму необхідно, щоб радіус R кривошипа був меншим від довжини L шатуна, - $R < L$ (буде здійснюватися повний цикл руху)



✓ Характеристикою передач обертального руху є:

Передаточне відношення – відношення частоти обертання, кутової швидкості і діаметрів одного з валів до відповідних параметрів іншого вала.

$$u = \frac{n_1}{n_2} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \frac{D_2}{D_1} = \frac{Z_2}{Z_1}, \text{ де:}$$

✓ Ведучі ланки та їх параметри позначаються непарними цифрами 1, 3, 5 і т.д.

✓ Ведені ланки та їх параметри – парними цифрами 2, 4, 6 і т.д.

Передаточне число – відношення частоти обертання ведучого вала до частоти обертання веденого вала та показує, у скільки разів прискорюється чи сповільнюється рух

$$i = \frac{n_1}{n_2}$$

