

Протокол лабораторної роботи №2
„Визначення кінематичних характеристик
плоского шарнірно-важільного механізму”

Обладнання:

- модель механізму;
- штангенциркуль;
- лінійка, циркуль, косинець.

$\mu_l = \dots\dots\dots$ мм/мм

Рис. 1. Кінематична схема механізму та плани швидкостей і прискорень

Таблиця 1. Координати вхідної та вихідної ланок у крайніх положеннях

Кут повороту кривошипа, ...°		
Координата вихідної ланки, мм або ...°		

Таблиця 2. Результати вимірювань переміщень вихідної ланки механізму

Переміщення ланок механізму	Номер положення								
	0	1	2	3	4	5	6	7	8
Кут повороту кривошипа	0°	45°	90°	135°	180°	225°	270°	315°	360°
Переміщення вихідної ланки, мм або ...°									

$$\mu_s = \dots\dots\dots \text{мм/мм};$$

$$\mu_\psi = \dots\dots\dots (\dots^\circ) / \text{мм};$$

$$\mu_\varphi = \dots\dots\dots (\dots^\circ) / \text{мм};$$

Рис. 2. Графік функції положення механізму (діаграма переміщень вихідної ланки)

Роботу виконав:
Студент _____
(факультет, курс, група)

Роботу прийняв:
Викладач _____
(наук. ступінь, звання, посада)

(підпис, дата)

(розшифрування підпису)

(підпис, дата)

(розшифрування підпису)