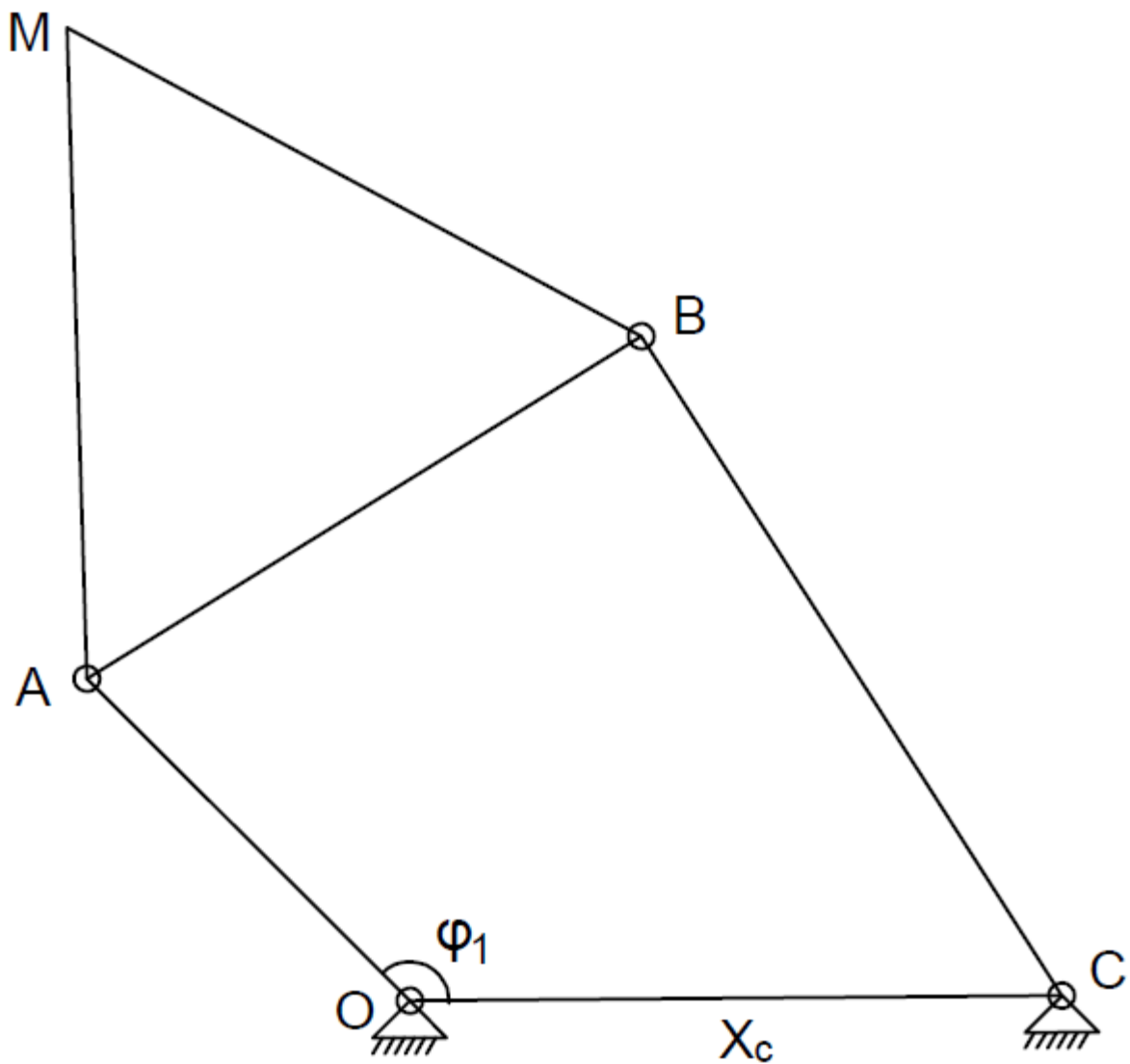


## Задача 1

1. Брой на подвижни звена: 4
  - 1) Ротор на електродвигател – 4
  - 2) 1' ,  $B_1$  , 1
  - 3) 2
  - 4) 3
2. Вид на кинематични двойци
  - 1) Ротор на електродвигател, статор на ЕД - (въртяща)
  - 2) 4, 1' - (въртяща)
  - 3)  $B_1$  , опора - (въртяща)
  - 4) А - (въртяща)
  - 5) В - (въртяща)
3. Видът на механизма е шарнирен четеризвенен
4. Части на неподвижно звено:
  - 1) Корпус на електродвигател
  - 2) Плоча (основа)
  - 3) Три опори
5. Кинематична схема на лостов механизъм:



6. Степени на свобода:

$$h = 3n - 2p_5 - p_4$$

$$h = 3 \times 3 - 2 \times 4 - 0$$

$$h = 1$$

Където:

$h$  – степен на свобода;

$n$  – брой подвижни звена;

$p_5$  – брой кинематични двойки от пети клас;

$p_4$  – брой кинематични двойки от четвърти клас.

7. Обобщена координата: ъгъл  $\varphi$