

$$\lambda = \frac{1}{\dots} = \dots =$$

$$= \left(\frac{\dots}{\dots} \right) =$$

$$= \dots =$$

Список литературы

© И.И. Рубцов, 2017

УДК 621.01

И.Л. Рязанцева

С.С. Костенко

ИССЛЕДОВАНИЕ ЭФФЕКТИВНОСТИ ПОЛНОГО И ЧАСТИЧНОГО СТАТИЧЕСКОГО УРАВНОВЕШИВАНИЯ РЫЧАЖНЫХ МЕХАНИЗМОВ С ПОСТУПАТЕЛЬНО ДВИЖУЩИМИСЯ ЗВЕНЬЯМИ

уравновешенным *главный вектор* *главный момент сил, дей-*
ствующих со стороны

S_2 $0,15 \text{ м}$, $0,6 \text{ м}$ S_1
 J_{2S} $l_{OS1} = 0,045 \text{ м}; l_{AS2} = 0,18 \text{ м}.$ $m_1 = 4 \text{ кг} \quad m_2 = 4 \text{ кг} \quad m_3 = 8 \text{ кг}$
 333 Н 1000 Н $0,1776 \text{ кг} \cdot \text{м}^2$

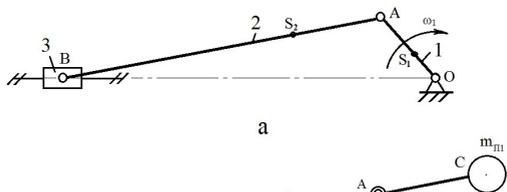


Рис. 1

Современная наука: новый взгляд

$m_{п1}$		$36,8 \text{ г}$	$m_{п2}$
		50 кг	
J_{2s}	$4,185 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$		$m_{п}$
	4 кг		$0,1776 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$

$M_{и2}$

Таблица 1

Результаты силового расчета неуравновешенного механизма

Обознач. нагрузки	Положения механизма											
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11

Таблица 2

Результаты силового расчета механизма после его полного статического уравновешивания

Обознач. нагрузки	Положения механизма											
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11

Таблица 3

Результаты силового расчета механизма после его частичного статического уравновешивания

Обознач. нагрузки	Положения механизма											
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11

Выводы

Список литературы

© И.Л. Рязанцева, С. С. Костенко, 2017