

# ПОНЯТИЕ БАЗОВЫХ МЕХАНИЗМОВ ДЛЯ КУЛИСНЫХ, ИСПОЛЬЗУЮЩИХСЯ ДЛЯ ДВИЖЕНИЯ С ОСТАНОВКОЙ

Зинченко Е.И., Бородина Н.Ю., Звонарева А.П.

*Национальный технический университет  
“Харьковский политехнический институт”,  
г. Харьков*

Понятие базовых механизмов вводится для того, чтобы доказать кинематическую эквивалентность рычажных механизмов с группами второго порядка и кулисных механизмов с криволинейным пазом. Это необходимо для решения задачи синтеза шестизвенных механизмов четвертого класса с выстоем выходного звена. Базовые механизмы для кулисных механизмов с различным движением кулисы представлены на рис. 2 и 4. В первом случае базовым будем называть кулисный механизм с прямолинейным пазом, ось которого проходит через ось вращения кулисы и радиус кривошипа которого равен радиусу кривошипа кулисного механизма с криволинейным пазом; во втором случае базовым будем называть механизм с прямолинейной кулисой, ось которой проходит перпендикулярно направляющей ползуна (синусный механизм), и радиус кривошипа этого механизма равен радиусу кривошипа кулисного механизма с криволинейным пазом.

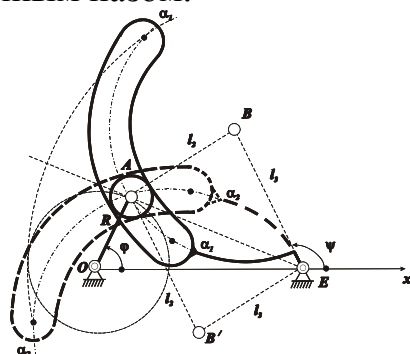


Рисунок 1 – Кулисный механизм с криволинейным пазом с качательным движением выходного звена

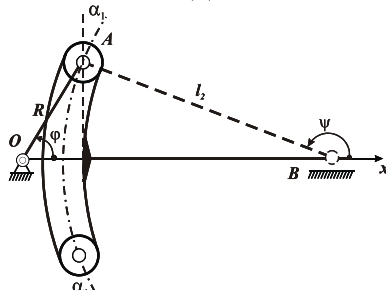


Рисунок 3 – Кулисный механизм с криво-линейным пазом с поступательным движением выходного звена

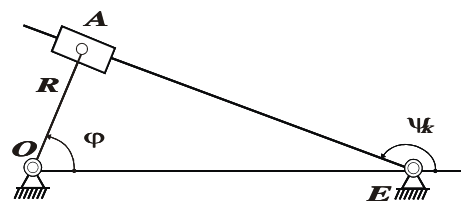


Рисунок 2 – Соответствующий базовый механизм

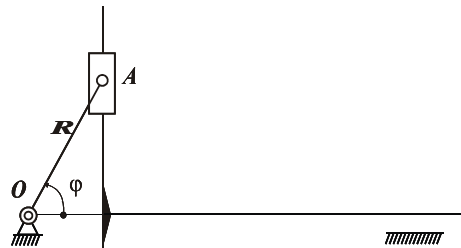


Рисунок 4 – Соответствующий базовый механизм