***При кинематическом анализе решаются следующие задачи:***

 Определение положений звеньев механизма при заданном положении входного звена.

 Определение линейных скоростей точек механизма и угловых скоростей звеньев.

 Определение линейных ускорений точек механизмов и угловых ускорений звеньев.

 Определение функций положений звеньев, первых и вторых передаточных функций механизма.

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **10** |  |  |  град | с–1 | м | м | м | x  м | y  м |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
| 7 | 240 | 50 | 0,06 | 0,28 | 0,02 | 0,008 | – 0,17 |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |