Задание 1: дана структурная схема пространственного робота-манипулятора.

Необходимо:

 - определить число подвижных звеньев кинематической цепи;

- определить цепь замкнутая или разомкнутая, простая или сложная;

 - выписать все кинематические пары и дать их название;

- установить класс и степень подвижности каждой кинематической пары; -

определить степень подвижности заданной кинематической цепи;

Задание 2: дана структурная схема плоского механизма.

 Необходимо: - определить число подвижных звеньев кинематической цепи;

- дать классификацию цепи, т.е. определить цепь замкнутая или разомкнутая, простая или сложная;

 - выписать все кинематические пары и дать их название;

 - установить класс и степень подвижности каждой кинематической пары;

- определить степень подвижности заданной кинематической цепи;

- разбить механизм на структурные группы Ассура;

- выписать кинематические пары, которыми группа Ассура соединяется с основным механизмом, и определить порядок каждой структурной группы;

- для каждой структурной группы третьего и выше класса выписать кинематические пары, образующие наиболее сложный внутренний замкнутый контур и определить класс каждой струк- турной группы;

- определить класс механизма.

 –записать схему образования механизма

