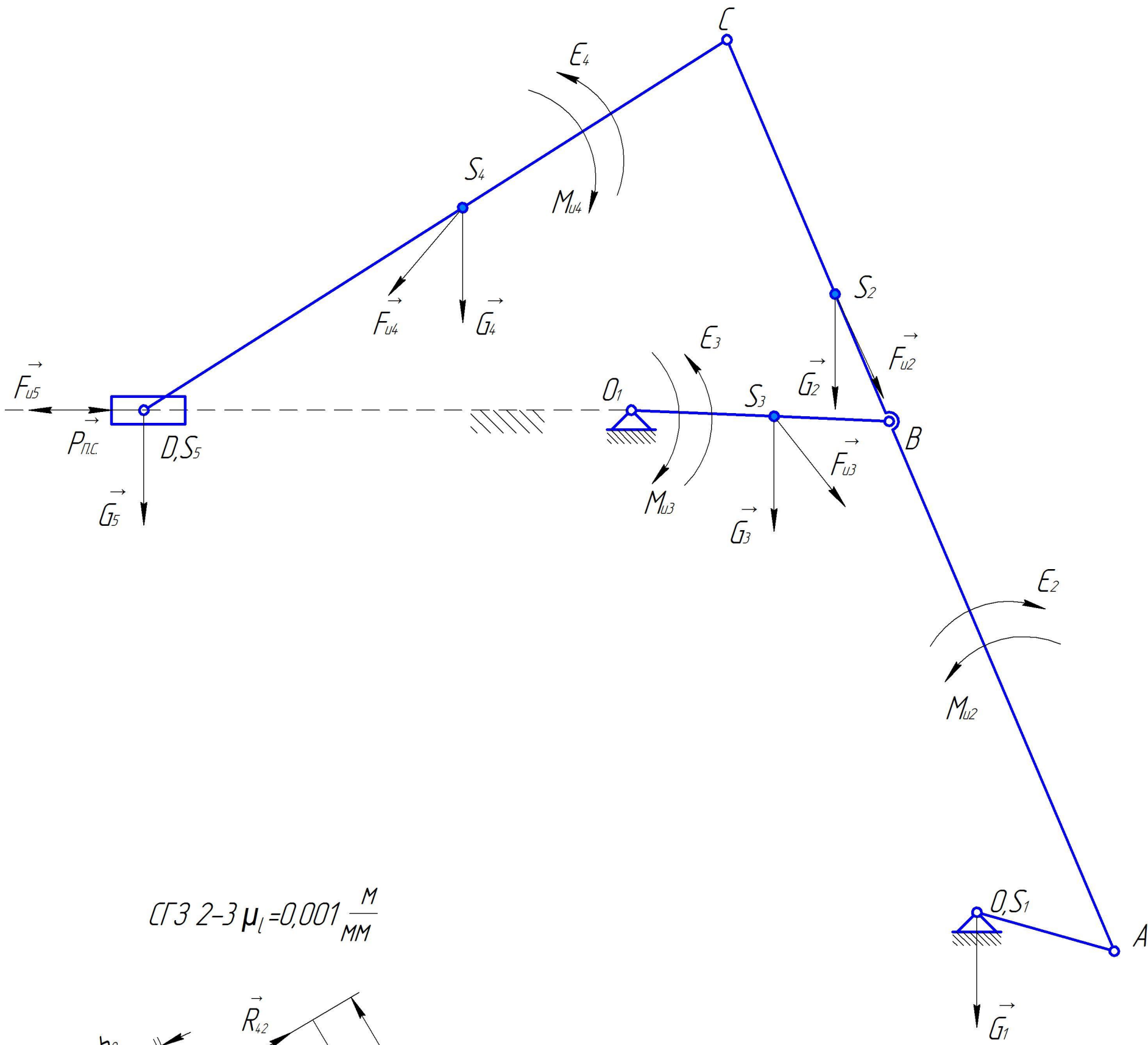


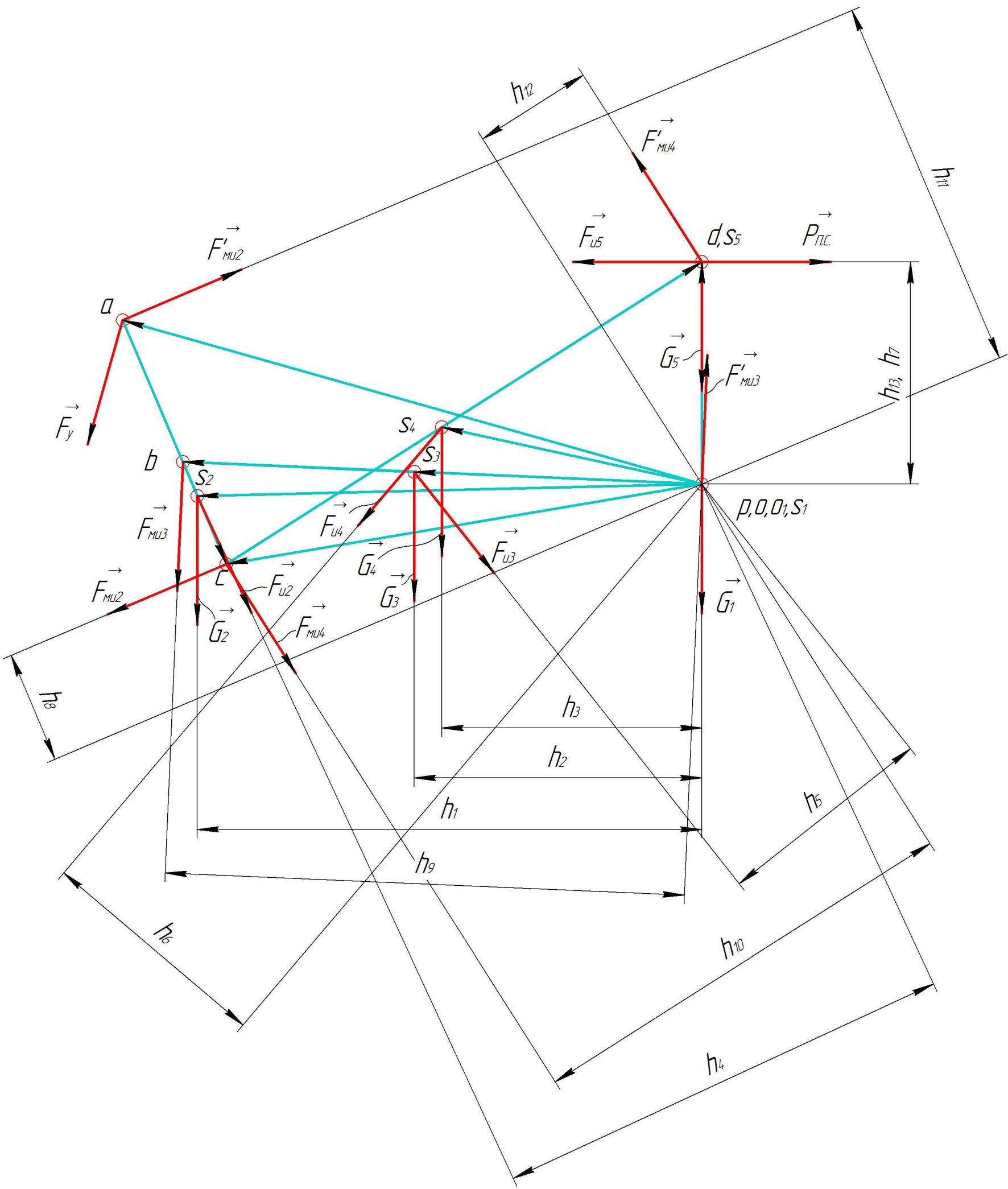
Расчетная модель механизма: 4 положение

$\mu_l=0,001 \frac{M}{MM}$

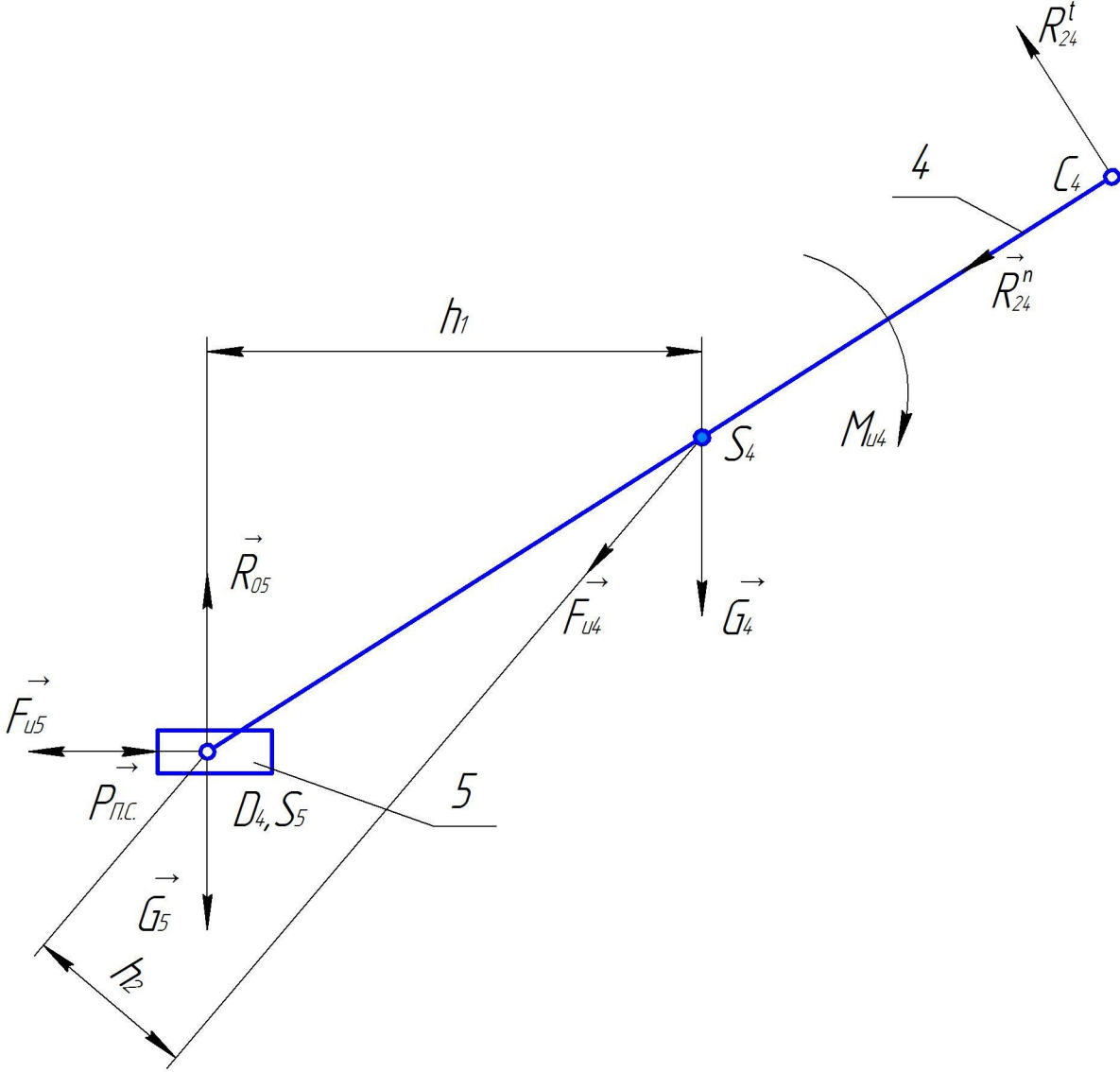


План скоростей: 4 положение

$\mu_v=0,0058 \frac{M}{C \cdot MM}$

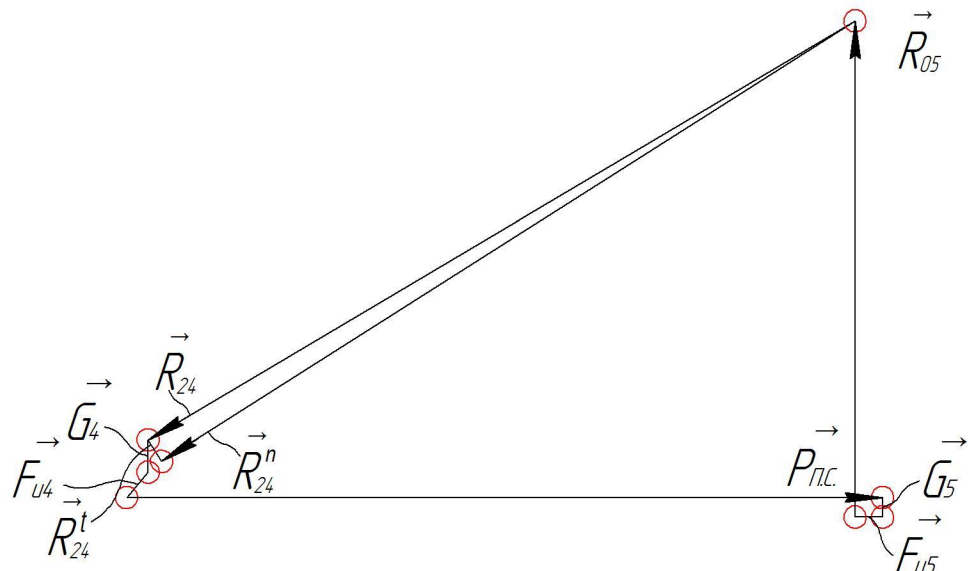


СГЗ 4-5  $\mu_l=0,001 \frac{M}{MM}$

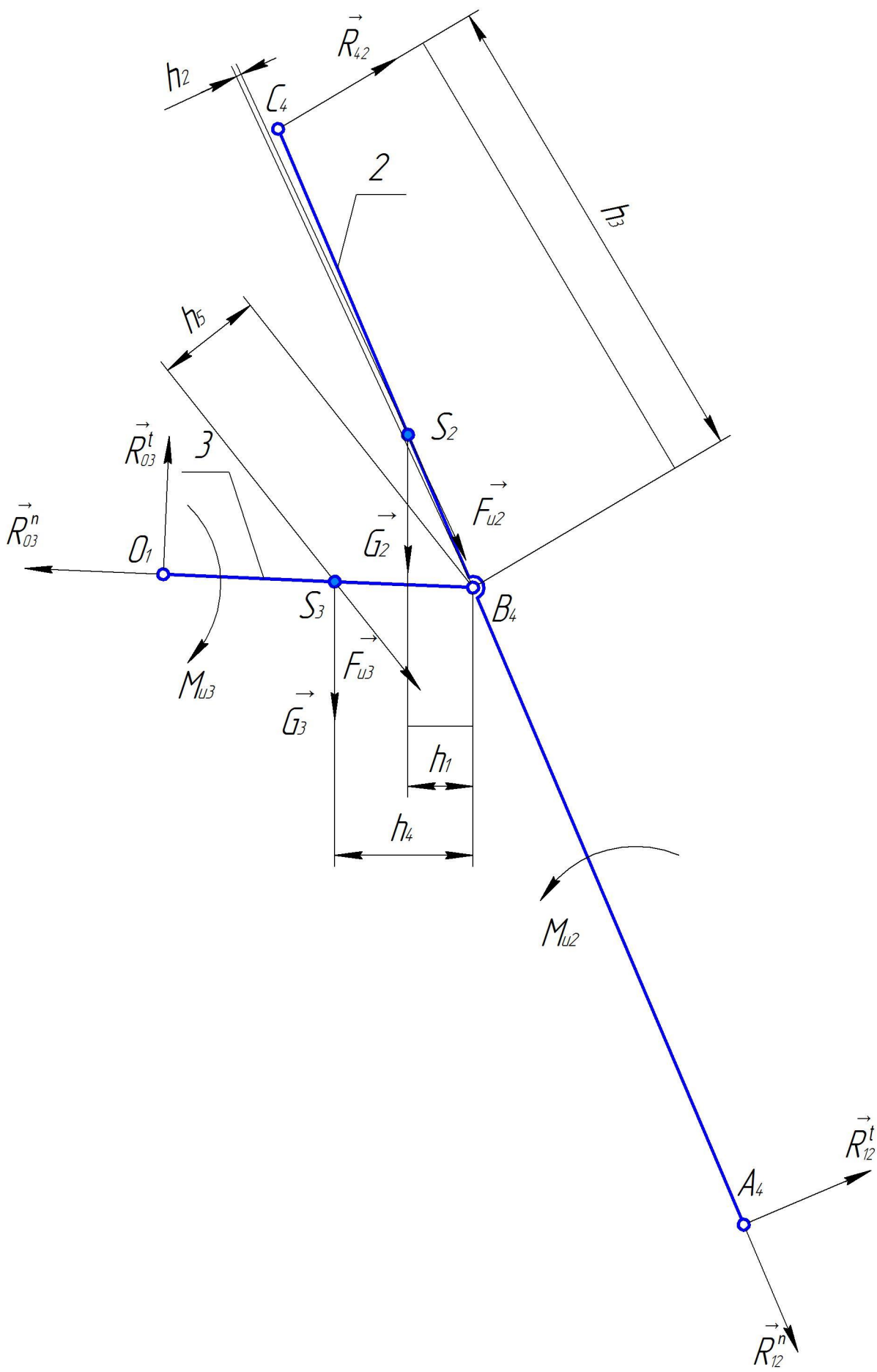


План сил для СГЗ 4-5

$\mu_F=5,15 \frac{H}{MM}$

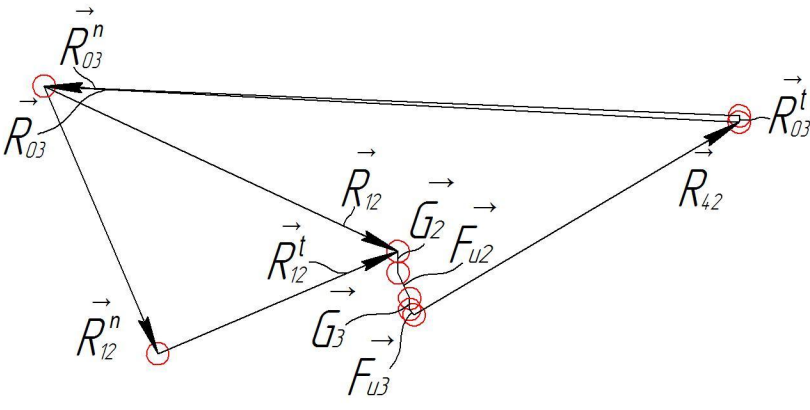


СГЗ 2-3  $\mu_l=0,001 \frac{M}{MM}$

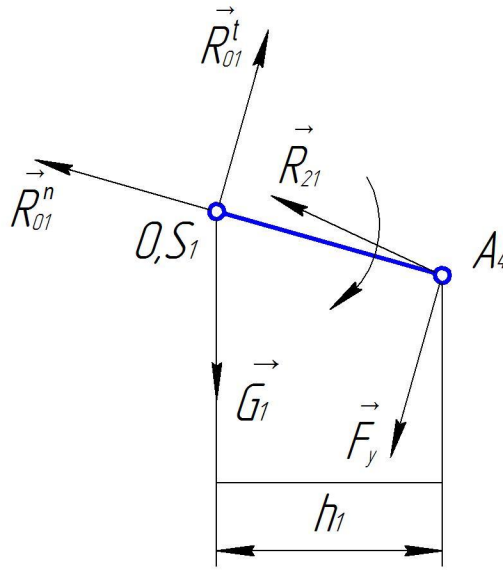


План сил для СГЗ 4-5

$\mu_F=5,15 \frac{H}{MM}$

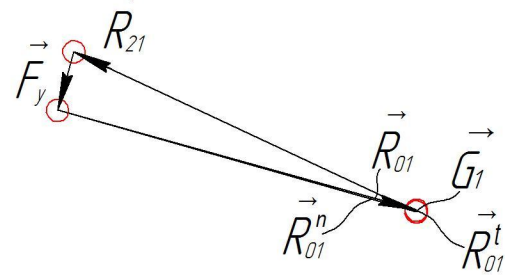


ПМ 1-0  $\mu_l=0,001 \frac{M}{MM}$



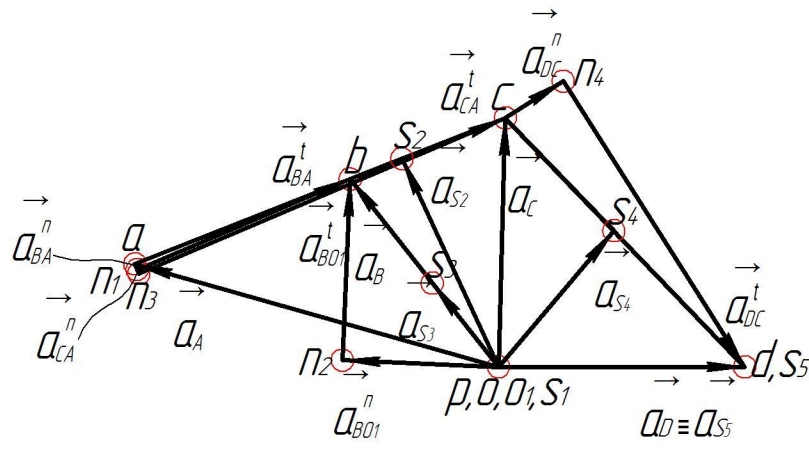
План сил для ПМ 1-0

$\mu_F=5,15 \frac{H}{MM}$



План ускорений: 4 положение

$\mu_a=0,42494 \frac{M}{C^2 \cdot MM}$



Динамическая модель сложного плоского рычажного механизма

