

MECHANIZMUSOK

2. HÁZI FELADAT

1. Az ábrán látható szerkezet vonalas vázlatán jelölje be nagy betűkkel a kényszereket (ügyelve az aktív kényszerek és a két szabadságfokú kényszerek jelölésére) és számokkal a tagokat!
2. Írja fel a mechanizmus legegyszerűbb szerkezeti képletét!
3. Határozza meg (kinematikai láncként) a mechanizmus geometriai határozottsági fokát!
4. Határozza meg (kinematikai láncként) a mechanizmus kinematikai határozottsági fokát!
5. Rajzolja meg a vázolt helyzetben a mechanizmus sebességábráját!
6. Határozza meg a kinematikai egyensúly tételének segítségével az egyes tagok szögsebességeit (abszolút szögsebességei!), illetve csúszka esetén a sebességeit (abszolút sebességeit)!

A feladatot áttekinthetően és igényesen kidolgozva A4-es méretű lapokon kell leadni **név/NEPTUN kód** feltüntetésével a **november 27-i konzultáción**, illetve **postán megküldeni november 27-i beérkezéssel** a

Széchenyi István Egyetem
Alkalmazott Mechanika Tanszék
Prof. Dr. Égert János
GYŐR
Egyetem tér 1.
9026
címre.

Akinek a feladata nem jut el a megadott határidőre a tantárgy konzulenséhez, az **nem kap aláírást**. Az **aláírás megtagadás végleges**, azaz nem pótolható. Aláírás nélkül pedig a tantárgy csak ismételt tantárgy felvétellel teljesíthető egy következő félévben.

Házi feladattal kapcsolatos kérdéseiket feltehetik e-mailben az egert@sze.hu címen, vagy személyesen az A 405-ös irodában.

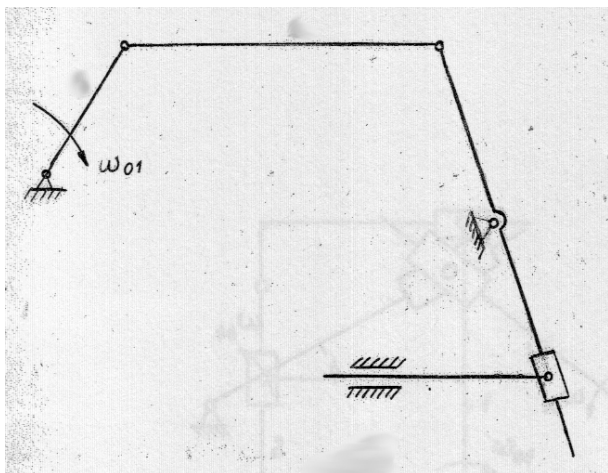
A szerkezet az alábbi táblázat szerint adott:

Kód	Ábraszám
RON3MX	1
B9NZ0F	2
TKV57E	3
UC57HW	4
EG3N6S	5
P6I2D0	6
WNZ1I3	1
E32ZLI	2
JGBMFP	3
BEE9GJ	4
MA6Y3A	5
ZSSKJG	6
BT6G15	1

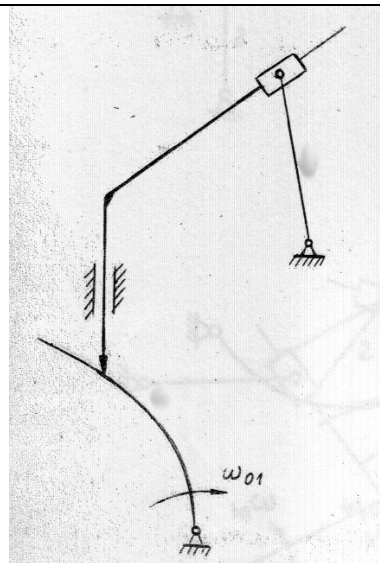
Kód	Ábraszám
QNKJRI	2
F5IM3V	3
EP6TCH	4
AOIFY0	5
HBGJVM	6
JJ1JKT	1
Z1PMP9	2
VOOOOF	3
DD0BYM	4
KXUJ7P	5
H826GT	6
QXY8NV	1
BZTZFA	2

Kód	Ábraszám
VO5519	3
UPK8P2	4
IDLJU8	5
GOQMOO	6
CJT4E1	1
O8GSTI	2
KR579L	3
LKNB6N	4
JFHQQ	5
OD7OX2	6
DR57MN	1

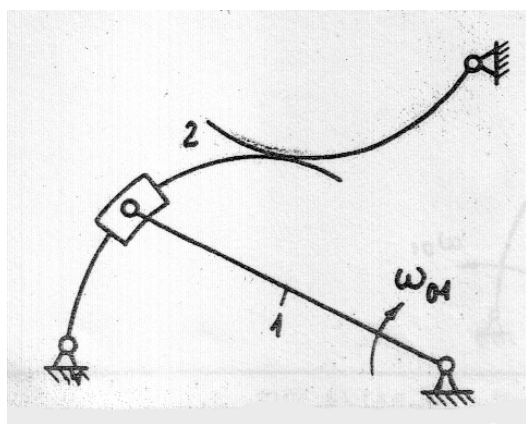
Vonalas vázlatok



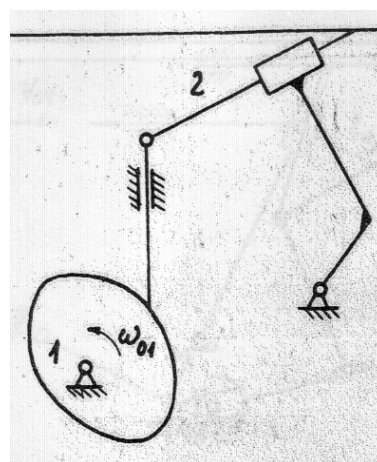
1. ábra



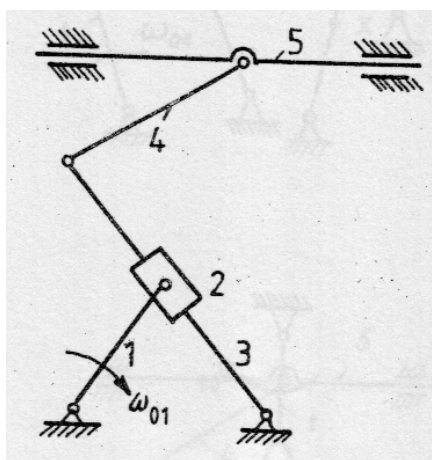
2. ábra



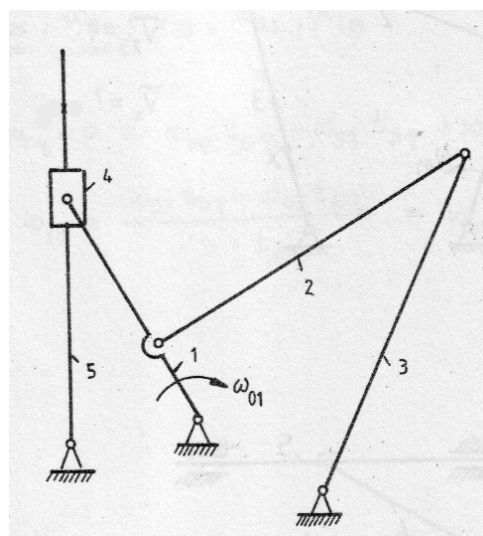
3. ábra



4. ábra



5. ábra



6. ábra