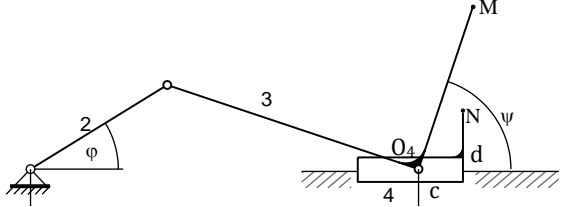
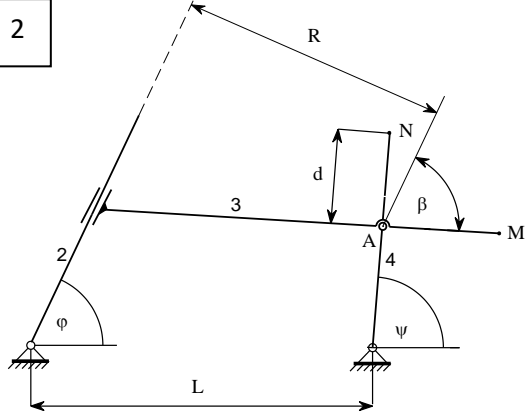
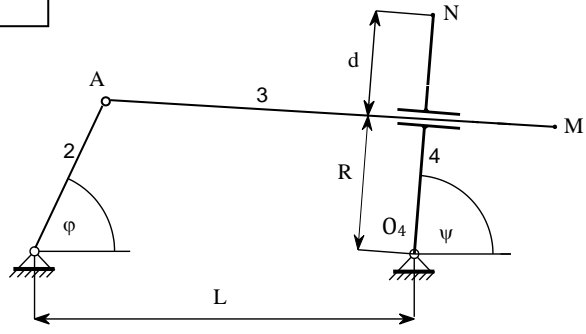


<div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center; margin-bottom: 10px;">1</div> 	<div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center; margin-bottom: 10px;">2</div> 	<div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center; margin-bottom: 10px;">3</div> 
<p>U daného čtyřčlenného mechanismu určete polohu, rychlost a zrychlení bodu</p> <p><b>a)</b> M <b>b)</b> N</p> <p>Postup: Řešte vektorovou metodou, vektory zakreslete do náčrtu mechanismu.</p> <p>I. V mechanismu zvolte správně vzdálenost <math>u(\varphi)</math>. Vypočtěte příslušnou závislost <math>\psi(\varphi)</math>, resp. <math>u(\varphi)</math> a 1. a 2. převodovou funkci.</p> <p>II. Určete souřadnice bodu M, resp. N v závislosti na <math>\psi(\varphi)</math>, resp. <math>u(\varphi)</math>.</p> <p>III. V závislosti na převodových funkcích určete rychlost a zrychlení daného bodu M nebo N.</p> <p>Dáno: závislost pohybu členu 2 na čase <math>\varphi(t)</math>, délky členů 2, 3 - <math>l_2, l_3</math>; <b>a)</b> vzdálenost <math>O_4M=d</math> (osa <math>O_4\dots</math> rotační vazba mezi členem 3 a 4), <b>b)</b> vzdálenosti c, d.</p>	<p>U daného čtyřčlenného mechanismu určete polohu, rychlost a zrychlení bodu</p> <p><b>a)</b> M <b>b)</b> N</p> <p>Postup: Řešte vektorovou metodou, vektory zakreslete do náčrtu mechanismu.</p> <p>I. V mechanismu zvolte správně vzdálenost <math>u(\varphi)</math>. Vypočtěte příslušnou závislost <math>u(\varphi)</math>, resp. <math>\psi(\varphi)</math> a 1. a 2. převodovou funkci.</p> <p>II. Určete souřadnice bodu M, resp. N v závislosti na <math>u(\varphi)</math>, resp. <math>\psi(\varphi)</math>.</p> <p>III. V závislosti na převodových funkcích určete rychlost a zrychlení daného bodu.</p> <p>Dáno: závislost pohybu členu 2 na čase <math>\varphi(t)</math>, L, délka členu 4 - <math>l_4</math>, R (délka kolmice z bodu A na směr členu 2); <b>a)</b> vzdálenost <math>AM=c</math>, stálý úhel <math>\beta</math>; <b>b)</b> vzdálenost <math>AN = d</math>.</p>	<p>U daného čtyřčlenného mechanismu určete polohu, rychlost a zrychlení bodu</p> <p><b>a)</b> M <b>b)</b> N</p> <p>Postup: Řešte vektorovou metodou, vektory zakreslete do náčrtu mechanismu.</p> <p>I. V mechanismu zvolte správně vzdálenost <math>u(\varphi)</math>. Vypočtěte závislost <math>\psi(\varphi)</math> a 1. a 2. převodovou funkci.</p> <p>II. Určete souřadnice bodu M, resp. N v závislosti na <math>\psi(\varphi)</math>.</p> <p>III. V závislosti na převodových funkcích určete rychlost a zrychlení daného bodu.</p> <p>Dáno: závislost pohybu členu 2 na čase <math>\varphi(t)</math>, L, délka členu 2 - <math>l_2</math>; R - délka kolmice z bodu <math>O_4</math> na směr členu 3. <b>a)</b> vzdálenost <math>AM=b</math>; <b>b)</b> vzdálenost d.</p>