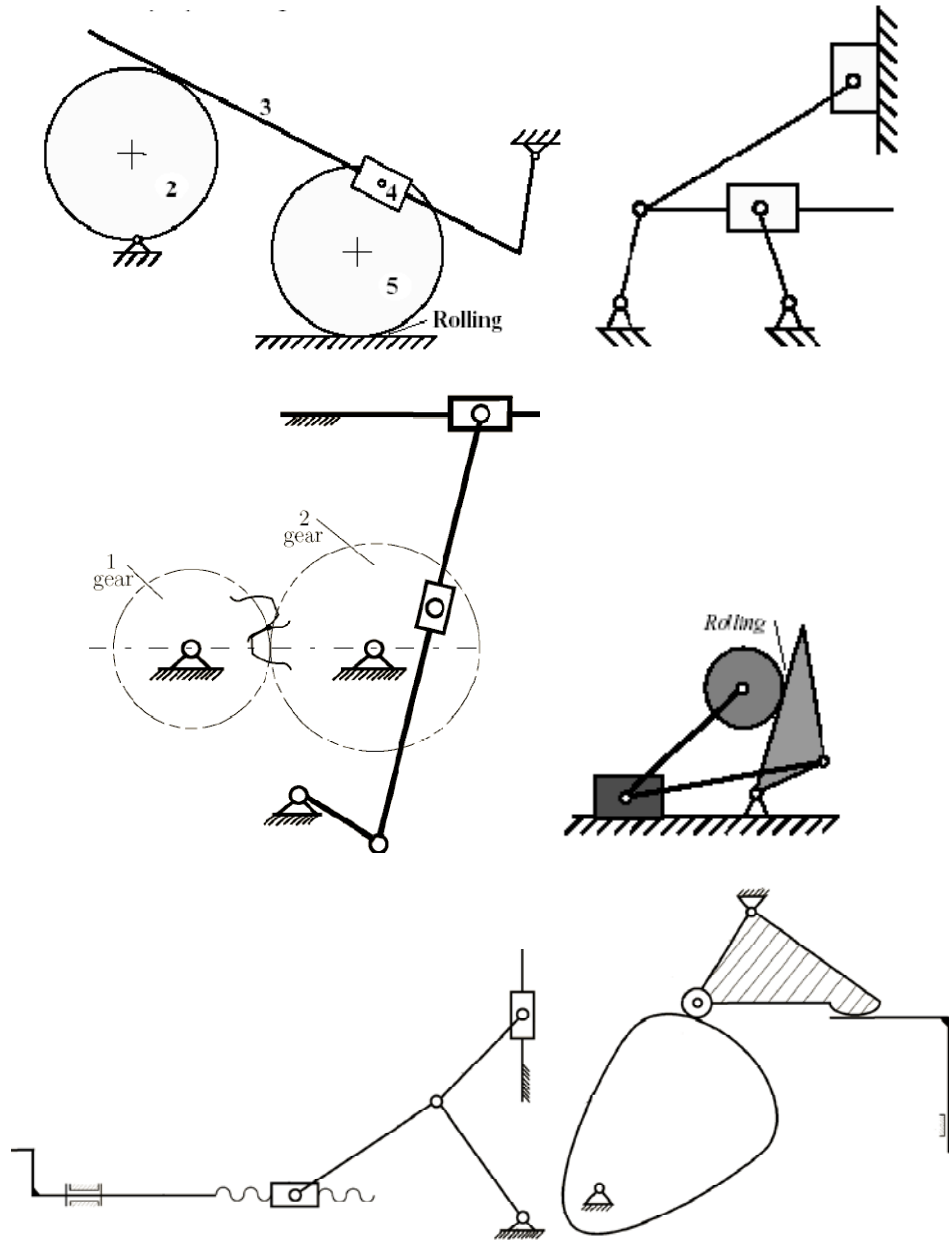


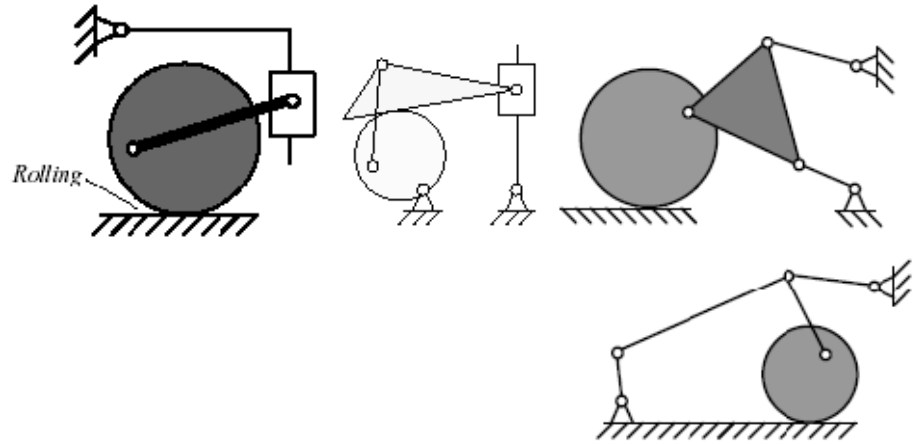
تمرینات کمکی سری اول

1- درجه آزادی مکانیزمهای زیر را با ذکر محاسبات بررسی نمایید.

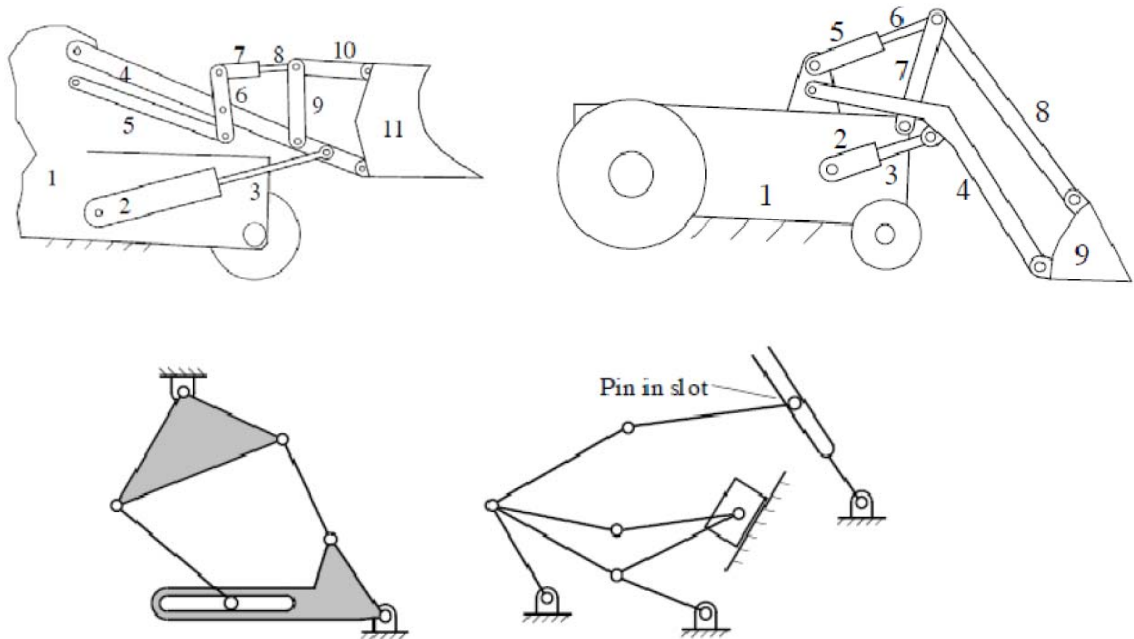


تمرینات کمکی سری اول

2- تعداد درجات آزادی هر یک از مکانیزمهای زیر را بدست آورید. معادلات استفاده شده برای تعیین جواب را بنویسید.

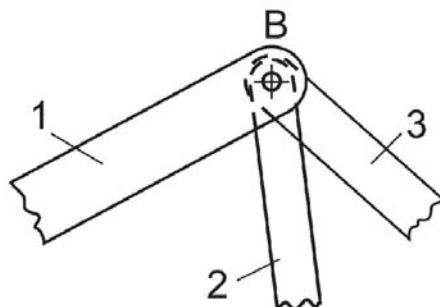


3- قابلیت حرکت هر یک از مکانیزمهای زیر را بررسی نمایید.

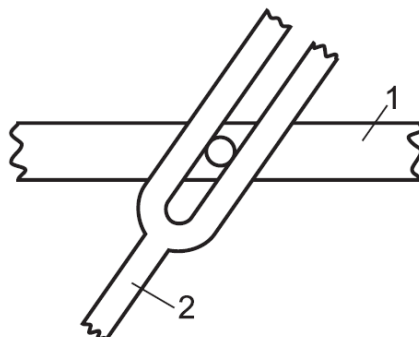


تمرینات کمکی سری اول

4- تعداد درجات آزادی سه بازوی که توسط پین متصل شده اند را بررسی و اثبات نمایید.



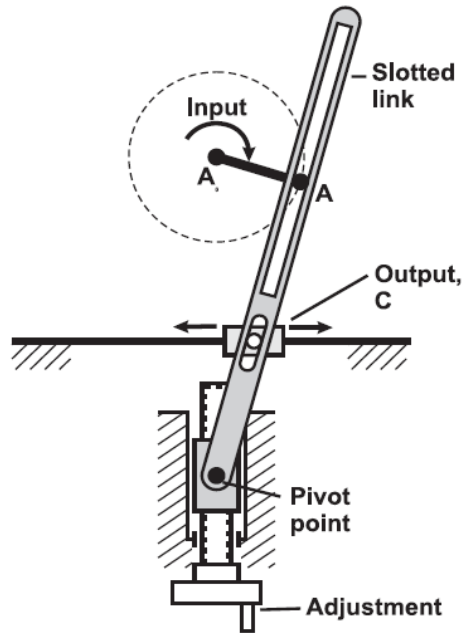
5- تعداد درجات آزادی یک fork joint را تعیین و اثبات نمایید.



6- یک مکانیزم محرک لغزنده ای قابل تنظیم از یک لغزنده لنگ همراه با پین یا پیوت قابل تنظیم تشکیل شده است:

- این مکانیزم چند بازو دارد.
- نوع نامی جفتهای سینماتیکی (اتصالات) را تعیین نمایید.
- کاربرد این مکانیزم چیست و چگونه تحت تاثیر حرکت عمودی پیوت قرار می گیرد.

تمرینات کمکی سری اول



در شکل زیر مکانیزم **انبر قفلی** نشان داده شده است.

- نوع مکانیزم را تعیین نمایید.
- بازوی محرک کدام است.
- عملکرد مکانیزم را تشریح نمایید.
- چگونه تنظیم پیچ روی عملکرد مکانیزم تاثیر می گذارد.

