|  |
| --- |
| Державний університет «Житомирська політехніка»Факультет комп’ютерно-інтегрованих технологій, мехатроніки і робототехнікиКафедра прикладної механіки і комп’ютерно-інтегрованих технологійспеціальностей: 131 «Прикладна механіка»133 «Галузеве машинобудування»Освітній ступінь: «бакалавр» |
| «ЗАТВЕРДЖУЮ»Проректор з НПР\_\_\_\_\_\_\_А.В. Морозов«\_\_» \_\_\_\_\_\_\_\_2020 р. | Затверджено на засіданні кафедри прикладної механіки і комп’ютерно-інтегрованих технологійпротокол №6 від 28 серпня 2020 р.Завідувач кафедри \_\_\_\_\_\_\_\_Л.Г. Полонський«\_\_» \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_2020 р. |
| ТЕСТОВІ ЗАВДАННЯ **ТЕОРІЯ МЕХАНІЗМІВ І МАШИН** |

|  |  |
| --- | --- |
| №п/п | Текст завдання |
| 1. | Тверде тіло, яке виготовляється без складальних операцій, називається |
| 2. | Клас сферичної пари з пальцем дорівнює: |
| 3. | Кінематичний ланцюг, ланки якого рухаються в одній або паралельних площинах, називається: |
| 4. | Кінематичний ланцюг, ланки якого рухаються в непаралельних площинах, називається: |
| 5. | Ступінь рухомості трикутної ланки, яка у вершинах має три обертальні пари, за формулою Чебишова дорівнює:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 5_Трикутна ланка і 3 оберт пари.jpg |
| 6. | Клас кінематичної пари куля-циліндр дорівнює: |
| 7. | Ступінь рухомості даного кінематичного ланцюгаE:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 7_Чотирикут ланцюг.jpgЗа формулою Чебишова дорівнює: |
| 8. | Клас кінематичної пари «призма-площина» дорівнює:  |
| 9. | Еквівалентною кінематичною парою радіально-упорного шарикопідшипника є: |
| 10. | Ступінь рухомості даного кінематичного ланцюга E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 10_Чотирикут ланка 3 оберт пари 2 стержня.jpgза формулою Чебишова дорівнює: |
| 11. | Якого класу дана кінематична пара? |
| 12. | Нижчою називають кінематичну пару, в якій ланки: |
| 13. | Який вигляд має структурна формула плоских механізмів?  |
| 14. | Якого класу дана кінематична пара? |
| 15. | Скільки умов зв’язку накладається кінематичною парою 4 класу на відносний рух ланок?  |
| 16. | Скільки ланок в цьому механізмі?E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240 питань 2018\200 Тестів\Малюнки\Питання 6_Скільки ланок.jpg |
| 17. | Вкажіть клас кінематичної пари |
| 18. | Що таке кривошип? |
| 19. | Скількома ступенями вільності в просторі володіє тверде тіло? |
| 20. | Кінематичною парою називають: |
| 21. | Вищою називають кінематичну пару, в якій ланки: |
| 22. | Вкажіть клас кінематичної париE:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240 питань 2018\200 Тестів\Малюнки\Питання 12_Поступ пара V класу.jpg |
| 23. | Якого класу дана кінематична пара?E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240 питань 2018\200 Тестів\Малюнки\Питання 13_Пара V класу Сфера-площина.jpg |
| 24. | Клас кінематичної пар «гвинт-гайка» дорівнює: |
| 25. | Рухома напрямна для повзуна має назву: |
| 26 | Який вигляд має структурна формула просторових механізмів?  |
| 27 | Ланка, яка здійснює коливальний рух навколо деякої нерухомої точки, називається |
| 28. | Кінематичний ланцюг, призначений для перетворення механічного руху одних ланок у визначений рух інших ланок, називається |
| 29. | Ланцюг, кожна ланка якого входить не більше як до двох кінематичних пар, називається  |
| 30. | Клас сферичної пари дорівнює: |
| 31. | Якого класу дана структурна група?E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240 питань 2018\200 Тестів\Малюнки\Питання 21 Група Ассура ІІІ класу.jpg |
| 32. | Скільки ланок утворюють групу Ассура |
| 33. | Даний механізм складається з:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240 питань 2018\200 Тестів\Малюнки\Питання 23_ Плоский важільний механізм.jpg |
| 34. | Якого класу дана структурна група?E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240 питань 2018\200 Тестів\Малюнки\Питання 24_ Стр гр ІІ класу 2 повзуна.jpg |
| 35. | Якого класу дана структурна групаE:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240 питань 2018\200 Тестів\Малюнки\Питання 25_ Стр гр ІV.jpg |
| 36. | Якого класу дана структурна група? |
| 37. | Ступінь рухомості механізму 1-го класу дорівнює: |
| 38. | У механізмі, формула будови якого має вигляд:ланка *2* входить до складу: |
| 39. | Механізм утворюється приєднанням до механізму першого класу: |
| 40. | Якщо ступінь рухомості механізму дорівнює одиниці, то кількість ланок, на які подається рух для перетворення: |
| 41. | Структурна схема механізму будується: |
| 42. | В структурній схемі механізму:  |
| 43. | Кінематичний ланцюг, структурна формула якого задовольняє умові:,називається |
| 44. | У формулі *n* це є: |
| 45. | Якщо механічний рух для перетворення подається одночасно на ланки 1 і 2, то кінематичний ланцюг, який складається з ланок 3 і 4, представляє собою;E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 250 штук 2018\Малюнки\Питання 34_ W  ланцюга = 2.jpg |
| 46. | Ступінь рухомості даного кінематичного ланцюгаE:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 250 штук 2018\Малюнки\Питання 35_ W ланцюга = 1 для 3 ланок.jpgдорівнює: |
| 47. | Структурну групу (групу Ассура) третього класу можна розбити на: |
| 48. | Тверде тіло в просторі має: |
| 49. | Клас механізму визначається:  |
| 50. | Якщо в структурній групі (групі Ассура) кількість ланок, що утворюють тільки кінематичні пари 5-го класу, дорівнює 6, то кількість таких кінематичних пар 5-го класу становить: |
| 51 | Якщо вхідною є ланка 1, то даний механізм складається з:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 51_Структ аналіз мех-ма.jpg |
| 52. | Структурну схему починають будувати з: |
| 53. | Якщо ланка механізму утворює чотири кінематичні пари, то на структурній схемі її зображують у вигляді: |
| 54. | Клас механізму визначається: |
| 55. | Даний кінематичний ланцюг є:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 55_структ гр 3 класу.jpg |
| 56. | Кількість кінематичних пар, утворених стояком, дорівнює:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 56_Скільки пар утворює стояк.jpg |
| 57. | Якщо вхідною є ланка 1, то даний механізм складається з:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 57_Структ аналіз мех-ма.jpg |
| 58. | Кількість ланок, які утворюють 3 кінематичні пари, дорівнює:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 51_Структ аналіз мех-ма.jpg |
| 59. | У формулі *р*5означає: |
| 60. | Даний кінематичний ланцюг є:E:\Андрій\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240, 260 питань 2018\260 Тестів\Малюнки 1-10\Питання 59 Структ гр ІІ класу куліса.jpg |
| 61. | Як направлений вектор швидкості точки відносно радіуса обертання? |
| 62. | Масштабний коефіцієнт плану швидкостей вимірюється: |
| 63. | Оберіть вираз для аналога лінійної швидкості |
| 64. | При обертанні кривошипу даного механізму з постійною кутовою швидкістю нормальне прискорення точки *А* дорівнює:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 200, 240 питань 2018\200 Тестів\Малюнки\Питання 44 Норм приск кривош-повз мех.jpg |
| 65. | Кутове прискорення шатуна АВ визначається за формулою  |
| 66. | Момент від сил інерції визначається за формулою |
| 67. | Оберіть формулу для визначення нормальногоприскорення при обертальному русі |
| 68. | Визначення положень окремих ланок та їх траєкторій є завданням |
| 69. | Масштабний коефіцієнт плану сил вимірюється: |
| 70. | Нормальне прискорення точки, що обертається, навколо центра, направлене: |
| 71. | Масштабний коефіцієнт плану прискорень вимірюється: |
| 72. | Аналог прискорення – це: |
| 73. | При дослідженні кінематичних характеристик методом кінематичних діаграм використовують: |
| 74. | При дослідженні кінематичних характеристик механізму методом кінематичних діаграм дійсні напрямки векторів швидкостей характерних точок ланок: |
| 75. | При дослідженні кінематичних характеристик механізму методом планів полюс *Р* плану швидкостей характеризує: |
| 76. | План швидкостей будується відповідно до системи: |
| 77. | Дотичне прискорення точки при обертанні її відносно деякого нерухомого центру визначається з а формулою: |
| 78. | При побудові плану прискорень положення полюсу  визначається: |
| 79. | Вектор дотичного прискорення матеріальної точки при її обертальному русі направлений: |
| 80. | План прискорень будь-якого тіла: |
| 81. | Кутом тиску в називається: |
| 82. | Як визначається сила інерції, що діє на тіло, яке рухається поступально?  |
| 83. | Яка сила знаходиться за допомогою теореми Жуковського про жорсткий важіль? |
| 84. | Масштабний коефіцієнт плану сил вимірюється: |
| 85. | У векторному вигляді момент від сил інерції визначається за формулою |
| 86. | Сили, для подолання яких потрібна додаткова робота зверх необхідної для виконання технологічного процесу |
| 87. | Сили реакції, що виникають при взаємодії ланок у місцях їх контакту, є |
| 88. | Момент інерції стержня при обертанні його навколо центра мас вимірюється у: |
| 89. | Сили, які є результатом взаємодії тіла із Землею, називаються: |
| 90. | Положення, відповідно до якого рухома система сил перебуває в кожний момент часу в рівновазі під дією зовнішніх сил, куди включають і сили інерції, називають |
| 91. | Силовий розрахунок механізму починають з: |
| 92. | Для побудови плану сил при силовому розрахунку важільного механізму складають: |
| 93. | Об’єктом розгляду при силовому розрахунку важільних механізмів є структурна група, оскільки вона: |
| 94. | Нормальна складова реакції в одній з ланок, яка утворює обертальну кінематичну пару, направлена |
| 95. | Сила ваги ланки масою *m* при силовому розрахунку механізмів визначається: |
| 96. | Врахування сили тертя при силовому розрахунку: |
| 97. | План сил структурної групи при силовому розрахунку представляє собою: |
| 98. | При отриманні формули для визначення зведеної маси необхідно використовувати: |
| 99. | Реакції в кінематичних парах, які визначають в ході силового розрахунку, вимірюються в: |
| 100. | Силовий розрахунок механізму закінчують визначенням сил, які діють на : |
| 101. | Твердження: «Зміна кінетичної енергії механічної системи за будь-який проміжок часу дорівнює сумі робіт усіх прикладених сил, що діють на цю систему протягом цього є проміжку часу», є: |
| 102. | Вираз *dT=dA* представляє собою: |
| 103. | Режим руху механізму, при якому швидкість початкової ланки (головного валу ) механізму чи машини коливається навколо середнього значення, яке відповідає робочій швидкості цієї ланки, називається: |
| 104. | Кінетична енергія ланки при її поступальному русі визначається: |
| 105. | Відношення роботи сил корисного опору до роботи рушійних сил за цикл усталеного руху називається: |
| 106. | Загальний ККД послідовно сполучених механізмів дорівнює: |
| 107. | Діаграма Віттенбауера будується в координатах: |
| 108. | Рух машини без корисного навантаження називають: |
| 109. | Механічний коефіцієнт корисної дії механізмі знаходиться у межах: |
| 110. | Вираз представляє собою: |
| 111. | Середня арифметична швидкість визначається за формулою: |
| 112. | Формула для визначення коефіцієнта нерівномірності руху має вигляд:: |
| 113. | Кутова швидкість ланки в ї обертальному русі вимірюється в: |
| 114. | Миттєва швидкість ланки в її поступальному русі визначається за формулою: |
| 115. | Коефіцієнт динамічності механізму визначається за формулою: |
| 116. | Формула для визначення махового моменту махового колеса має вигляд: |
| 117. | Пристрій, призначений для регулювання періодичних коливань швидкості початкової ланки, які зумовлені властивостями самих механізмів або періодичною зміною співвідношень величин рушійних сил і сил опору, має назву: |
| 118. | При заданих коефіцієнті нерівномірності руху та середній швидкості вхідної ланки її максимальна швидкість наближено визначається: |
| 119. | Коливання, при яких швидкості всіх ланок машини в усіх їхніх положеннях мають цілком певні цикли, після закінчення яких ці швидкості набувають щораз своїх початкових значень, називаються : |
| 120. | Швидкість такого рівномірного руху, при якому деяка точка пройшла б шлях за той самий проміжок часу, який потрібний і при нерівномірному русі, називається: |
| 121. | У кривошипно-повзунковому механізмі сила тертя, яка виникає в кінематичній парі «повзун-напрямна» є силою: |
| 122. | Сила, що виникає при переміщенні одного тіла відносно іншого, називається силою: |
| 123. | В залежності від характеру відносного переміщення тіл, що стикаються, розрізняють наступні види тертя: |
| 124. | Максимальна сила тертя при рівновазі тіла називається: |
| 125. | Сила тертя при однакових інших умовах: |
| 126. | Якщо  коефіцієнт тертя спокою, *N* – нормальна реакція одного тіла на інше, то максимальне значення сили тертя спокою визначається: |
| 127. | Модуль сили тертя в стані рівноваги (спокою) є: |
| 128. | Коефіцієнт тертя спокою залежить від: |
| 129. | Сила тертя під час руху є: |
| 130. | Зі збільшенням часу попереднього контакту тертьових поверхонь сила тертя: |
| 131. | Коефіцієнт сухого тертя пари сталь-сталь знаходиться в межах: |
| 132. | Найбільший кут, на який через тертя відхиляється від нормалі повна реакція опорної поверхні, називається: |
| 133. | Поверхня, яку описує повна реакція в разі її обертання навколо нормальної реакції, називається: |
| 134. | Площина, в якої кут нахилу менший від кута тертя, називається: |
| 135. | Якщо *Q* – зовнішня сила, як діє на циліндр, а *f* – коефіцієнт тертя, то сила тертя в циліндричній поступальній парі дорівнює: |
| 136. | Та частина вала або осі, якою вони спираються на опори, називається: |
| 137. | Якщо натяг набіжного кінця позначено як *F*1, а кут обхвату, то сила тертя гнучкої ланки по нерухомому шківу визначається: |
| 138. | Опір, який виникає при перекочуванні одного тіла по поверхні іншого, називається: |
| 139. | Опір перекочуванню тіл залежить від: |
| 140. | Якщо кут між поверхнями клину становить , а зовнішня сила, яка діє на клин – , Тертя в клиновій поступальній парі визначається за формулою: |
| 141. | Механізми, які дають змогу в межах робочого циклу мати вистій (зупинку) вихідної ланки заданої тривалості при неперервному русі вхідної ланки, мають назву: |
| 142. | Механізми, до складу яких входить вища кінематична пара, одним з елементів якої є поверхня змінної кривизни, називаються: |
| 143. | Твердження «за допомогою кулачкового механізму можна перетворити обертальний рух на коливальний» є: |
| 144. | Якщо ланки кулачкового механізму рухаються в одній або паралельних площинах, такий кулачковий механізм називається: |
| 145. | Якщо ланки кулачкового механізму рухаються в непаралельних площинах, такий кулачковий механізм називається: |
| 146. | Форма частини кулачкового механізму, яка стикається з кулачком, може бути: |
| 147. | Лінії, які описують теоретичний і дійсний профілі кулачка, є: |
| 148. | Зміщення вісі штовхача відносно осі обертання кулачка називають: |
| 149. | В кулачкових механізмах використовується замикання ланок: |
| 150. | Коло мінімального радіуса *r*0 кулачка називають: |
| 151. | Кути повороту кулачка, що визначають відповідні періоди руху штовхача, називають: |
| 152. | Сума фазових кутів кулача дорівнює: |
| 153. | Метод, при якому всьому кулачковому механізму разом зі стояком умовно надають обертального руху з кутовою швидкістю , де  – кутова швидкість обертання кулачка, називають: |
| 154. | Етап синтезу кулачкових механізмів, в ході якого знаходять основні розміри механізму (мінімальний радіус кулачка, міжосьову відстань для коромислових кулачкових механізмів тощо), називається: |
| 155. | Етап синтезу кулачкових механізмів, в ході якого будуть профіль кулачка, називається: |
| 156. | Гострий кут між напрямком дії сили і напрямком переміщення штовхача називають: |
| 157. | Гострий кут між напрямками абсолютної і відносної швидкості штовхача називають: |
| 158. | Якщо  – потужність, яка витрачається на перемагання сил тертя,  – потужність рушійних сил, то миттєвий коефіцієнт корисної дії визначається за формуло: |
| 159. | Даний механізм перетворює: |
| 160. | Якщо  – радіус ролика,  – мінімальний радіус кривизни теоретичного профілю кулачка, то умова відсутності само перетину профілю кулачка буде мати вигляд: |
| 161. | Пристрої, які служать для передачі або перетворення механічного руху, називаються: |
| 162. | Якщо  і  – кутові швидкості вхідної та вихідної ланок відповідно, то передавальне відношення визначається: |
| 163. | Якщо  і  – потужності на відповідно вхідному та вихідному валах, то коефіцієнт корисної дії передачі визначається |
| 164. | Якщо є відомими обертовий момент *М* на валу та кутова швидкість  вала, то потужність на валу розраховується: |
| 165. | Для даного фрікційного механізму E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 250 штук 2018\Малюнки\Питання 145_Міжцентр відстань зовн.jpgпередавальне відношення визначається: |
| 166. | Для даного фрікційного механізму E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 250 штук 2018\Малюнки\Питання 146_Міжцентр відстань внутр.jpgпередавальне відношення визначається: |
| 167. | Механізми, в яких рух між ланками передається за рахунок сил тертя, називаються: |
| 168. | Передачі, що забезпечують плавну (безступінчасту) зміну кутової швидкості при сталій швидкості вхідної, називають: |
| 169. | Діапазон регулювання варіатора визначається за формулою: |
| 170. | До передач зачепленням відносять наступні передачі: |
| 171. | Триланковий механізм, у якому два рухомі зубчасті колеса (або рухоме колесо і рейка) утворюють із нерухомою ланкою обертову (або обертову і поступальну) пару, а між собою вищу пару, називають |
| 172. | Поверхні, що перекочуються одна відносно іншої без ковзання, називають: |
| 173. | Точку дотику початкових кіл називають: |
| 174. | Лінію, яка проходить через точку дотику початкових кіл паралельно осям обертання коліс і яка є миттєвою віссю відносних швидкостей зубчастих коліс, називають: |
| 175. | Відстань між осями обертання двох зубчастих коліс, що перебувають у зачепленні, називається: |
| 176. | Відстань між осями обертання двох зубчастих коліс, що перебувають у зовнішньому зачепленні, визначається: |
| 177. | Відстань, виміряна по будь-якому колу, між однойменними точками профілів двох сусідніх зубів, називається: |
| 178. | Якщо *d* – діаметр кола, на якому вимірюється крок, *z* – число зубців колеса, , то відстань, по даному колу між однойменними точками профілів двох сусідніх зубів визначається: |
| 179. | Якщо зуби в циліндричних колесах розміщені паралельно осі колеса, то таке колесо називають: |
| 180. | Кут, утворений напрямками двох дотичних: до твірної початкової поверхні та до лінії зуба, називається |
| 181. | Передачі з косозубими колесами характеризуються у порівняні з прямозубими: |
| 182. | Передачі з шевронними колесами характеризуються у порівняні з косозубими: |
| 183. | Осі зубчастих колів в конічній передачі: |
| 184. | Циліндрична поверхня, яка відокремлює зуби від тіла зубчастого колеса, називається: |
| 185. | Поверхня, що обмежує зуби з протилежного від тіла зубчастого колеса боку, називається: |
| 186. | Поверхня, як обмежує зуб із боку западин, називається: |
| 187. | Якщо в косозубій передачі *F* – колова сила, а  – кут нахилу зуба, то осьова сила визначається: : |
| 188. | Частина головної поверхні, що взаємодіє з поверхнею зуба спряженого зубчастого колеса, називається : |
| 189. | Поверхня, яка з’єднує головну поверхню з поверхнею западин, називається: |
| 190. | Частина бічної поверхні, яка при взаємодії з такою самою поверхнею іншого колеса може передавати рух із заданими швидкостями, називається коригування – це: |
| 191. | Якщо *р* – коловий крок зубчастого колеса, *r* – його радіус, , то модуль зубчастого колеса визначається за формулою: |
| 192. | Коло, для якого знаходять стандартне значення модуля, називають: |
| 193. | Якщо радіуси ділильного кола та кола вершин позначено відповідно через  та , то висота ділильної головки зуба визначається: |
| 194. | Якщо радіуси ділильного кола та кола западин позначено відповідно через  та , то висота ділильної ніжки зуба визначається: |
| 195. | Вираз: «Активні профілі зубців двох коліс повинні бути побудовані так, щоб нормаль у точці їх дотику в будь-кий момент зачеплення проходила через полюс зачеплення, який ділить лінію центрів у відношенні, обернено пропорційному передавальному відношенню» представляє собою: |
| 196. | Коло, по якому перекочується пряма без ковзання, називається: |
| 197. | Кут між лінією зачеплення і прямою, перпендикулярною до лінії центрів, називається: |
| 198. | Кут повороту зубчастого колеса від положення входу зуба в зачеплення до його виходу із зачеплення називається: |
| 199. | Прямозубі зубчасті колеса, які мають такий самий профіль зубів, що і косо зубі колеса у нормальному перетині, називаються: |
| 200. | Плавність роботи зубчастої передачі характеризується: |
| 201. | Механізми, які знижують швидкість обертання вихідного валу у порівнянні з вхідним, називають: |
| 202. | Механізми, які підвищують швидкість обертання вихідного валу у порівнянні з вхідним, називають: |
| 203. | Колесо, яке входить тільки в одне зубчасте зачеплення, називається: |
| 204. | Зубчасте колесо, яке входить в два і більше зачеплень, називається: |
| 205. | Передавальне відношення багатоланкової зубчастої передачі з нерухомими осями визначається : |
| 206. | Багатоланкові зубчасті механізми з одним ступенем рухомості, які мають у своєму складі зубчасті колеса з рухомими осями, називаються: |
| 207. | Багатоланкові зубчасті механізми з двома або більше ступенями рухомості, які мають у своєму складі зубчасті колеса з рухомими осями, називаються: |
| 208. | Сума передавальних відношень планетарного механізму при різних зупинених ланках дорівнює: |
| 209. | При синтезі планетарних механізмів необхідно забезпечити виконання:  |
| 210. | На схемі буквою Н позначено:E:\Лек\ТММ\Іспит\Тести нові 250 штук 2018\Малюнки\Питання 190_Планетарн мех.jpg |
| 211. | Механізми, до складу яких входить вища кінематична пара, одним з елементів якої є поверхня змінної кривизни, називаються: |
| 212. | Коло мінімального радіусу *r*0 називають: |
| 213. | Кути повороту кулачка, які визначають відповідні періоди руху штовхача, називаються: |
| 214. | Сума фазових кутів кулачка дорівнює: |
| 215. | Метод, при якому всьому кулачковому механізму разом зі стояком умовно надають обертання навколо осі обертанні кулачка з кутовою швидкістю , де  кутова швидкість обертання кулачка, називають: |
| 216. | Залежність між переміщеннями вихідної ланки та часом називають: |
| 217. | Етап синтезу, на якому визначають мінімальний радіус кулачка, називають: |
| 218. | Етап синтезу, на якому за даними законами руху кулачка і штовхача необхідно побудувати профіль кулачка, називають: |
| 219. | Гострий кут між напрямком дії сили і напрямком переміщення штовхача називають: |
| 220. | Гострий кут між напрямками абсолютної та відносної швидкостей штовхача: |
| 221. | Проектування схеми механізму за заданими властивостями називають |
| 222. | Вибір схеми механізму, що має необхідну ступінь вільності, кількість ланок, кінематичних пар, які забезпечують необхідні рухи ланок та їх взаємне розташування, називається |
| 223 | Якщо стояк розташований біля найкоротшої ланки, то чотириланковий механізм: |
| 224 | Якщо за стояк прийнято найкоротшу ланку, то чотириланковий механізм: |
| 225. | Якщо найкоротша ланка чотириланкового механізму є шатуном, то механізм: |
| 226. | Механізми, які мають змогу відтворити функціональну залежність між переміщеннями ланок, що утворюють кінематичні пари зі стояком, називають |
| 227. | Положення механізму, при яких вихідна ланка займає одне з крайніх положень, називають: |
| 228. | Відношення середньої швидкості руху ланки під час зворотного (холостого) ходу до її середньої швидкості під час прямого (робочого) ходу називають: |
| 229. | Механізми, у яких траєкторія деякої точки ланки, що утворює кінематичні пари лише з рухомими ланками, точно збігається із заданою кривою на всій її довжині або на деякій ділянці за умови, що похибки виготовлення не беруться до уваги, називаються: |
| 230. | Механізми, у яких траєкторія деякої точки ланки, що утворює кінематичні пари лише з рухомими ланками, мало відрізняється від заданої кривої на окремих ділянках або на всій її довжині, називаються |
| 231. | Механізми, які забезпечують рух в одному напрямку з періодичними вистоями, називаються |
| 232. | Якщо радіальні пази мальтійського механізму розташовані на диску рівномірно, то такий мальтійський механізм називається: |
| 233. | Відношення часу руху вихідної ланки мальтійського механізму до часу циклу називається |
| 234. | Кут повороту кривошипу мальтійського механізму за час руху хреста називається: |
| 235. | Мальтійський механізм, періоди вистою і періоди руху кого задані нерівними, називається  |
| 236. | При зрівноваженні механізму методом заміню вальних мас необхідно, щоб |
| 237. | При зрівноваженні механізму методом замінювальних мас необхідно, щоб |
| 238. | Для повного зрівноваження головного вектора сил інерції ланко механізму необхідно і достатньо так підібрати маси, щоб спільний центр мас усіх ланок механізму: |
| 239. | Умовами повного зрівноваження (динамічних сил) сил інерції є: |
| 240. | Незрівноваженість обертової маси, яку можна встановити в стані спокою, називають: |