

TEST: 3628#02#Y14#01QIYABI

Test	3628#02#Y14#01QIYABI
Fənn	3628 - Tətbiqi mexanika
Təsviri	[Təsviri]
Müəllif	Administrator P.V.
Testlərin vaxtı	80 dəqiqə
Suala vaxt	0 Saniyə
Növ	İmtahan
Maksimal faiz	500
Keçid balı	160 (32 %)
Suallardan	500
Bölmələr	40
Bölmələri qarışdırmaq	☒
Köçürməyə qadağa	☒
Ancaq irəli	☐
Son variant	☒

BÖLMƏ: #01#01

Ad	#01#01
Suallardan	5
Maksimal faiz	5
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Что называют машиной? (Çəki: 1)

- ☒ устройство, выполняемое механические движения для преобразования энергии, материалов, информации
- ☐ устройство для преобразования тел
- ☐ устройство для преобразования скорости
- ☐ устройство для преобразования ускорения
- ☐ устройство для преобразования силы

Sual: Какие задачи не рассматриваются в кинематике механизмов? (Çəki: 1)

- ☐ положение
- ☐ перемещение
- ☒ силовой анализ
- ☐ скорости
- ☐ ускорение

Sual: Что называют механизмом? (Çəki: 1)

- ☐ устройство, соединяющее кинематические пары
- ☐ устройство соединяющее звенья
- ☒ преобразующий механизм движения
- ☐ состоящий из структурной группы
- ☐ система состоящая из двух соединенных звеньев

Sual: Что называют звеном? (Çəki: 1)

- ☐ Соединение двух подвижных тел
- ☒ Одну деталь или несколько деталей, неподвижно соединенные между собой
- ☐ Подвижное соединение тела
- ☐ Соединение двух механизмов
- ☐ Открытую кинематическую цепь

Sual: Куда направляется сила сопротивления? (Çəki: 1)

- ☐ с юга на север
- ☐ перпендикулярно движению
- ☐ образует острый угол в движении
- ☐ в направлении движения
- ☒ против движения

BÖLMƏ: #02#01

Ad	#02#01
Suallardan	11
Maksimal faiz	11
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Какая из формул написана правильно для определения главного вектора движения двух сил, расположенных на плоскости? (Çəki: 1)

- $R = \sqrt{F_1^2 + F_2^2 + 2F_1F_2\cos\alpha}$ ☐
- $R = \sqrt{F_1^2 + F_2^2 + 2F_1F_2\cos\alpha}$ ☐
- $R = \sqrt{F_1^2 + F_2^2 + 2F_1F_2\cos\alpha}$ ☐
- $R = \sqrt{F_1^2 + F_2^2 + 2F_1F_2\cos\alpha}$ ☒
- $R = \sqrt{F_1^2 - F_2^2 + 2F_1F_2\cos\alpha}$ ☐

Sual: Какое из выражений написано для момента относительно точки? (Çəki: 1)

- $m_0(\vec{F}) = \pm \frac{F}{h}$ ☐
- $m_0(\vec{F}) = \pm F^2 \cdot h$ ☐
- $m_0(\vec{F}) = \pm F \cdot h^2$ ☐]
- $m_0(\vec{F}) = \pm F \cdot h$ ☒
- $m_0(\vec{F}) = \pm \frac{F}{h}$ ☐

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения момента пар? (Ҷаќи: 1)

- ☐ $m = \pm F^2 d$
 - ☒ $m = \pm F d$
 - ☐ $m = \pm F d^2$
 - ☐ $m = \pm \frac{F}{d}$
 - ☐ $m = \pm \frac{F^2}{d}$
-

Sual: Как направляется движущая сила? (Ҷаќи: 1)

- ☐ Под косым углом по направлению движения
 - ☐ Против движения
 - ☒ По направлению движения
 - ☐ Перпендикулярно направлению движения
 - ☐ От севера к югу
-

Sual: Что называют кинематической парой? (Ҷаќи: 1)

- ☐ соединение трех зубье
 - ☒ подвижное соединение двух зубьев
 - ☐ звено соединения с опорой
 - ☐ структурная группа
 - ☐ группа Ассур
-

Sual: Что называют начальной кинематической парой? (Ҷаќи: 1)

- ☒ Кинематическая пара, имеющая элемент поверхности
 - ☐ Кинематическая пара, соприкасающаяся в точках
 - ☐ Линейное соединение двух звеньев
 - ☐ Кинематическая пара окружность-плоскость
 - ☐ Соединение трех звеньев
-

Sual: Что такое высшая кинематическая пара? (Ҷаќи: 1)

- ☒ Кинематическая пара элементами, которых являются точка или линия
 - ☐ одноподвижная кинематическая пара
 - ☐ соединение двух звеньев
 - ☐ соединение трех звеньев
 - ☐ соединение пяти звеньев
-

Sual: При подвижной шарнирной опоре какие элементы силы реакции является неизвестными. (Ҷаќи: 1)

- ☒ значение силы реакции
 - ☐ направление силы реакции
 - ☐ точка приложения силы реакции
 - ☐ значение и направление силы реакции
 - ☐ точка приложения и направления силы реакции
-

Sual: При неподвижной шарнирной опоре какие элементы силы реакции является неизвестными. (Ҷаќи: 1)

- ☒ значение и направление силы реакции
- ☐ точка приложения и значение силы реакции

- ☐ направление и точка приложения силы реакции
- ☐ точка приложения сила реакции
- ☐ значение силы реакции

Sual: При неподвижной заземленной опоре какие элементы силы реакции является неизвестными. (Çəki: 1)

- ☒ значение, направление , точка приложения
- ☐ значение силы реакции
- ☐ значение и направление силы реакции
- ☐ значение и точка приложения сила реакции
- ☐ направление и точка приложения силы реакции

Sual: Действие силы на тело сколькими элементами характеризуется? (Çəki: 1)

- ☐ 1
- ☐ 2
- ☐ 4
- ☒ 3
- ☐ 5

Bölmə: #02#02

Ad	#02#02
Suallardan	17
Maksimal faiz	17
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	2 %

Sual: Каким должно быть расстояние между двумя точками, которое характеризует абсолютность твердого тела? (Çəki: 1)

- ☐ Должно приблизительно увеличиваться
- ☒ Должно оставаться постоянным
- ☐ Должно скачкообразно увеличиваться
- ☐ Должно приблизительно укорачиваться
- ☐ Должно скачкообразно уменьшаться

Sual: В каких условиях тело называется свободным? (Çəki: 1)

- ☒ При движении в пространстве в любом направлении
- ☐ Только при вращательном движении в пространстве
- ☐ Только при поступательном движении в пространстве
- ☐ При вращательном и поступательном движении в пространстве
- ☐ При плоско-параллельном движении в плоскости

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения проекции сил на оси? (Çəki: 1)

- $F_x = F^2 \cos \alpha$ ☐
- $F_x = F \sin \alpha$ ☐
- $F_x = F \cos \alpha$ ☒
- $F_x = F^2 \sin \alpha$ ☐

$$F_x = F \cos^2 \alpha \quad \bigcirc$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для равновесия пересекающихся систем сил в плоскости? (Җәки: 1)

$$\sum F_x \neq 0; \sum F_{x_i} = 0 \quad \bigcirc$$

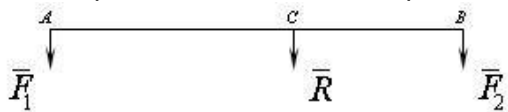
$$\sum F_x = 0; \sum F_{x_i} = 0 \quad \bullet$$

$$\sum F_x = 0; \sum F_{x_i} \neq 0 \quad \bigcirc$$

$$\sum F_x \neq 0; \sum F_{x_i} \neq 0 \quad \bigcirc$$

$$\sum F_x^2 = 0; \sum F_{x_i} = 0 \quad \bigcirc$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения равнодействующих двух сил направленных в одном направлении? (Җәки: 1)



$$\frac{BC}{F_1} = \frac{AC}{F_2} = \frac{AB}{R} \quad \bullet$$

$$\frac{F_1}{BC} = \frac{AC}{F_2} = \frac{AB}{R} \quad \bigcirc$$

$$\frac{BC}{F_1} = \frac{F_2}{AC} = \frac{AB}{R} \quad \bigcirc$$

$$\frac{BC}{F_1} = \frac{AC}{F_2} = \frac{R}{AB} \quad \bigcirc$$

$$\frac{F_1}{BC} = \frac{F_2}{AC} = \frac{R}{AB} \quad \bigcirc$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения равнодействующих двух сил направленных в разных направлениях? (Җәки: 1)



$$\frac{F_1}{BC} = \frac{F_2}{AC} = \frac{R}{AB} \quad \bigcirc$$

$$\frac{F_1}{BC} = \frac{AC}{F_2} = \frac{AB}{R} \quad \bigcirc$$

$$\frac{BC}{F_1} = \frac{F_2}{AC} = \frac{AB}{R} \quad \bigcirc$$

$$\frac{BC}{F_1} = \frac{AC}{F_2} = \frac{R}{AB} \quad \bigcirc$$

$$\frac{BC}{F_1} = \frac{AC}{F_2} = \frac{AB}{R} \quad \bullet$$

Sual: Где возникают силы реакции в механизмах? (Җәки: 1)

☐ в кривошине

☐ во входном звене

- ☐ в выходном звене
- ☐ в середине звена
- ☒ в кинематических парах

Sual: Какой параметр силы реакции известно в поступательной кинематической паре? (Ўэки: 1)

- ☐ направление и значение
- ☐ точка приложения
- ☐ значение
- ☐ точка приложения и направление
- ☒ направление

Sual: Какое из выражений написано правильно для равновесия систем пар, действующих на твёрдое тело? (Ўэки: 1)

- $\sum m_{kx}^2 = 0; \sum m_{ky} = 0; \sum m_{kz} = 0$ ☐
- $\sum m_{kx} = 0; \sum m_{ky} = 0; \sum m_{kz} = 0$ ☒
- $\sum m_{kx} = 0; \sum m_{ky}^2 = 0; \sum m_{kz} = 0$ ☐
- $\sum m_{kx} = 0; \sum m_{ky} = 0; \sum m_{kz}^2 = 0$ ☐
- $\sum m_{kx}^2 = 0; \sum m_{ky}^2 = 0; \sum m_{kz}^2 = 0$ ☐

Sual: Какое из выражений написано правильно для момента силы относительно оси? (Ўэки: 1)

- $m_x(\vec{F}) = \pm F_{xy} / h$ ☐
- $m_x(\vec{F}) = \pm F_{xy} \cdot h^2$ ☐
- $m_x(\vec{F}) = \pm F_{xy}^2 \cdot h$ ☐
- $m_x(\vec{F}) = \pm F_{xy}^2 \cdot h^2$ ☐
- $m_x(\vec{F}) = \pm F_{xy} \cdot h$ ☒

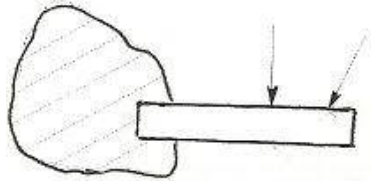
Sual: «Две силы приложенные к телу в одной точке, имеют равнодействующую приложенную в той же точке и.....диагональ параллелограмма, построенного на этих силах, как на сторонах»- какая аксиома и вместо упущенного написать соответствующее слово. (Ўэки: 1)

- ☐ 1 аксиома , - изображается
- ☐ 2 аксиома , - равными
- ☒ 3 аксиома , - изображаемую
- ☐ 4 аксиома , - численно определяемую
- ☐ 5 аксиома , - выражаемую

Sual: « Для равновесия системы сходящихся сил необходимо и достаточно, чтобы силовой многоугольник, построенный из этих сил был.....» в место пропущенного написать соответствующее слово и это, какое условие равновесия. (Ўэки: 1)

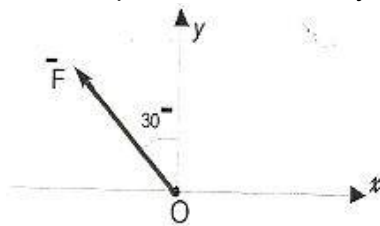
- ☐ «Открыт»- аналитическое
- ☐ «Замкнут» - аналитическое
- ☐ « Открыт» - геометрическое
- ☒ «Замкнут» - геометрическое
- ☐ «Неустойчивый»- графоаналитическое

Sual: Какая опора изображена на рисунке? (Җәки: 1)



- ☐ цилиндрический шарнирно – подвижная
- ☐ цилиндрический шарнирно- неподвижная
- ☐ сферический шарнирно - неподвижная
- ☐ сферический шарнирно - подвижной
- ☒ жесткая заделка

Sual: Определить величину проекции силы F на ось Ox если $F = 100\text{Н}$ (Җәки: 1)



- ☒ -50 Н
- ☐ 50 Н
- ☐ 86,6Н
- ☐ 70,7Н
- ☐ -86,6Н

Sual: “момент равнодействующей плоской системы сходящихся сил относительно любого центра равен алгебраической сумме моментов слагаемых сил относительно того же центра” - эта, какая теорема? (Җәки: 1)

- ☐ Пуансон
- ☒ Вариньона
- ☐ теорема о трех силах
- ☐ теорема о сложении сил относительно координационных осей
- ☐ Эйлера

Sual: Чем характеризуется действие пары сил на тело? (Җәки: 1)

- ☐ величиной модуля момента пары
- ☐ величиной модуля момента пары и плоскостью действия
- ☒ величиной модуля момента пары , плоскостью действия, направлением поворота в этой плоскости
- ☐ положением плоскостью действия
- ☐ направлением поворота в этой плоскости

Sual: « Силу, приложенную к абсолютно твердому телу, можно, не изменяя оказываемого действия, переносить параллельно ей самой в любую точку тела, прибавляя при этом..... равным.....переносимой силы относительно точки, куда сила переносится» дописать соответственно в место пропущенных точек слова. (Җәки: 1)

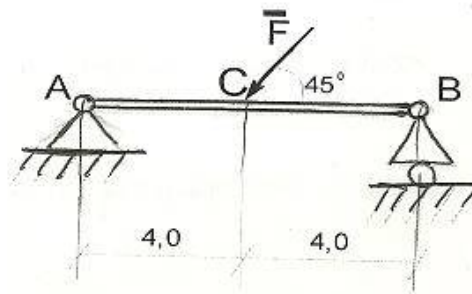
- ☐ силу, моменту
- ☒ пару с моментом, моменту
- ☐ момент, новой
- ☐ две силы, моменту
- ☐ три силы, моменту одной

BÖLMƏ: #02#03

Ad	#02#03
Suallardan	14
Maksimal faiz	14
Sualları qarışdırmaq	☐
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: (Çəki: 1)

Определить угол наклона α реакции $\bar{R}_1$ оси невесомой балки АВ нагруженный силой $F = 6\text{кН}$.

45° ☐ $\alpha = \arctg \frac{1}{2}$ ☒60° ☐0 ☐ $\alpha \arcsin \frac{3}{4}$ ☐

Sual: Какая формула является зависимостью между моментами силы относительно центра и оси? (Çəki: 1)

 $M_0 = Fh$ ☐ $m_2(\bar{F}) = \left| \overline{m_0(\bar{F})} \right|_x$ ☒ $\overline{m_x(\bar{F})} = \left| m_x(\bar{F}) \right|_x$ ☐ $m_x(\bar{F}) = m_x(\bar{F})$ ☐ $m_0(\bar{F}) = m_0(\bar{F}) \sin \alpha$ ☐

Sual: Расчет фермы к чему сводится? (Çəki: 1)

☐ определение числа стержней☐ определение опорных реакций☐ определение числа узлов☒ определение опорных реакций и усилий в ее стержнях☐ определение устойчивости фермы

Sual: Как правильно пишется условия равновесия произвольной плоской системы сил? (Çəki: 1)

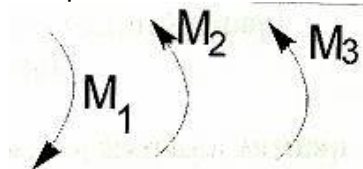
 $m_i(\bar{F}) = 0$ $m(\bar{F}) = 0$ $\sum F \neq 0$ ☐ $\sum F_{ix} = 0$ $\sum F_{iy} = 0$ $\sum m_0(\bar{F}) = 0$ ☒

$$\begin{array}{lll} \sum F_x = 0 & \sum F_y = 0 & \sum F_z = 0 \quad \bigcirc \\ \sum F_x = 0 & \sum m_x(\vec{F}) = 0 & \bigcirc \\ F_x = 0 & F_y = 0 & m_0(\vec{F}) = 0 \quad \bigcirc \end{array}$$

Sual: Какие формулы являются аналитическими выражениями для моментов силы относительно осей координат? (Çəki: 1)

$$\begin{array}{ll} m_x(\vec{F}) = xF_y - yF_x & \bigcirc \\ m_y(\vec{F}) = yF_z - zF_y & \\ m_z(\vec{F}) = zF_x + xF_z & \\ m_x(\vec{F}) = yF_z - zF_y & \bullet \\ m_y(\vec{F}) = zF_x - xF_z & \\ m_z(\vec{F}) = xF_y - yF_x & \\ m_x(\vec{F}) = yF_z + zF_y & \bigcirc \\ m_y(\vec{F}) = zF_x + xF_z & \\ m_z(\vec{F}) = xF_y + yF_x & \\ m_x(\vec{F}) = zF_x - xF_z & \bigcirc \\ m_y(\vec{F}) = yF_z - zF_y & \\ m_z(\vec{F}) = xF_y - yF_x & \\ m_x(\vec{F}) = zF_x + yF_z & \bigcirc \\ m_y(\vec{F}) = yF_z + zF_y & \\ m_z(\vec{F}) = xF_y + yF_x & \end{array}$$

Sual: В одной плоскости расположены три пары сил. Определить момент пары M3, при котором эта система находится в равновесии если моменты (Çəki: 1)



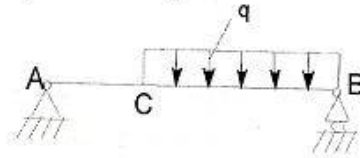
- ☐ 140
 - ☒ 60
 - ☐ 180
 - ☐ -140
 - ☐ 120
-

Sual: Пространственная система сил параллельна оси Z. Какую систему уравнений из предложенных следует применить? (Çəki: 1)

$$\begin{array}{lll} \sum F_x = 0 & \sum m_x(\vec{F}) = 0 & \sum m_y(\vec{F}) = 0 \quad \bigcirc \\ \sum F_x = 0 & \sum F_y = 0 & \sum F_z = 0 \quad \bigcirc \\ \sum F_x = 0 & \sum F_y = 0 & \sum m_x(\vec{F}) = 0 \quad \bullet \\ \sum F_x = 0 & m_x(\vec{F}) = 0 & m_y(\vec{F}) = 0 \quad \bigcirc \\ \sum F_x = 0 & m_x(\vec{F}) = 0 & m_y(\vec{F}) = 0 \quad \bigcirc \end{array}$$

Sual: (Çəki: 1)

На балку АВ действуют распределенная нагрузка интенсивностью $q = 3 \text{ Н/м}$. Определить реакции опоры В если длина $AB = 3 \text{ м}$, $AC = 1 \text{ м}$.



- ☐ 6,5
- ☒ 4,0
- ☐ 12,4
- ☐ 5,2
- ☐ 3,00

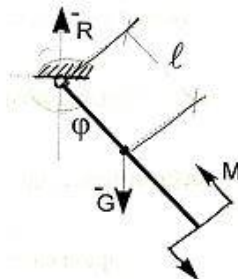
Sual: (Çəki: 1)

Как направлена равнодействующая $\vec{R}$ системы сил, если сумма проекций этих сил на ось Oy равна нулю.

- образует с осями соответствующие углы α и β ☐
- ☐ не перпендикулярно оси Oy
 - ☒ направлена параллельно оси Ox
 - ☐ образует угол 45° с осью Ox
 - ☐ образует угол 45° с осью Oy

Sual: (Çəki: 1)

Маятник находится в равновесии под действием пары с моментом $M = 0,5 \text{ Н м}$ и второй пары сил, образованной весом $\vec{G}$ и опорной реакцией $\vec{R}$. Найти значение угла φ отклонения маятника в градусах, если $G = 10 \text{ Н}$ и расстояние $l = 0,1 \text{ м}$

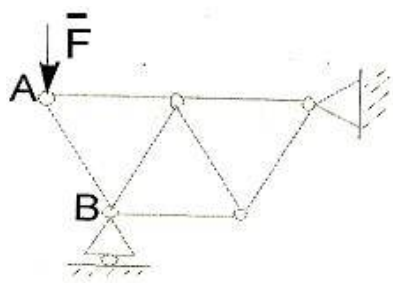


- ☐ 45°
- ☒ 30°
- ☐ 60°
- ☐ 75°
- ☐ 90°

Sual: Можно ли составить уравнения равновесия для плоской системы сил, используя в качестве осей координат две произвольные прямые? (Çəki: 1)

- ☐ да
- ☒ нет
- ☐ можно, если прямые непараллельные
- ☐ можно, если прямые параллельные
- ☐ вообще нет

Sual: Ферма состоит из стержней одинаковой длины. Определить усилие в стержне АВ если сила $F = 173 \text{ Н}$ (Çəki: 1)

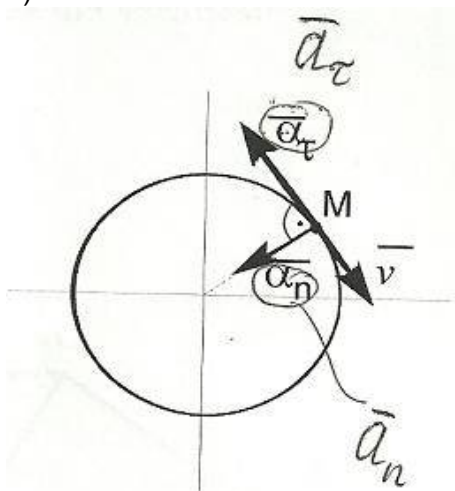


- ☐ 106 Н
- ☒ -200 Н
- ☐ 60 Н
- ☐ 165 Н
- ☐ 180 Н

Sual: Движение точки задано уравнениями $x=b \sin kt$, $y=b \cos kt$ (b и k постоянные величины). Установите вид траектории точки. (Çəki: 1)

- ☐ эллипс
- ☒ окружность
- ☐ парабола
- ☐ прямая линия
- ☐ гипербола

Sual: На рисунке показаны скорость и ускорение точки M. Определить вид движения? (Çəki: 1)



- ☐ равномерное
- ☐ ускоренное
- ☒ замедленное
- ☐ равно-переменное
- ☐ равно- ускоренное

BÖLMƏ: #03#02

Ad	#03#02
Suallardan	17
Maksimal faiz	17
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Какое из выражений написано правильно для условия равновесия системы сил параллельно расположенных в плоскости? (Ќәкі: 1)

$$\sum F_{ky} = 0 ; \sum [m_0(\overline{F_k})]^2 = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{ky} = 0 ; \sum F_{kx} = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{ky}^2 = 0 ; \sum m_0(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{ky} = 0 ; \sum m_0(\overline{F_k}) = 0 \quad \bullet$$

$$\sum F_{ky}^2 = 0 ; \sum [m_0(\overline{F_k})]^2 = 0 \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения равнодействующей силы, когда на тело действует равномерно распределённая сила изменяющихся по линейному закону на прямолинейном отрезке «а»? (Ќәкі: 1)

$$Q = \frac{1}{2} a q_m^2 \quad \circ$$

$$Q = \frac{1}{2} a^2 q_m \quad \circ$$

$$Q = \frac{1}{2} a q_m \quad \bullet$$

$$Q = \frac{1}{2} a^2 q_m^2 \quad \circ$$

$$Q = a^2 q_m^2 \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для условий равновесия параллельных систем сил в пространстве? (Ќәкі: 1)

$$\sum F_{kx} = 0 ; \sum m_x(\overline{F_k}) = 0 ; \sum m_y(\overline{F_k}) = 0 \quad \bullet$$

$$\sum F_{kx} = 0 ; \sum F_{ky} = 0 ; \sum m_x(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{kx} = 0 ; \sum F_{ky} = 0 ; \sum F_{kz} = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{kx} = 0 ; \sum F_{kz} = 0 ; \sum m_x(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{kx} = 0 ; \sum F_{ky} = 0 ; \sum m_y(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения равнодействующей силы, когда на тело действует равномерно распределённая сила на прямолинейном отрезке «а»? (Ќәкі: 1)

$$Q = a^2 \cdot q \quad \circ$$

$$Q = a \cdot q \quad \bullet$$

$$Q = a \cdot q^2 \quad \circ$$

$$Q = a / q \quad \circ$$

$$Q = a^2 \cdot q^2 \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для условия равновесия системы сил произвольно расположенных в плоскости? (Ќәкі: 1)

$$\sum F_{kx}^2 = 0 ; \sum F_{ky}^2 = 0 ; \sum m_0(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{kx} = 0 ; \sum F_{ky} = 0 ; \sum m_0(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_x = 0; \sum F^2_{xy} = 0; \sum m_0(\bar{F}_x) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_x = 0; \sum F_{xy} = 0; \sum m_0(\bar{F}_x) = 0 \quad \bullet$$

$$\sum F_x = 0; \sum F_{xy} = 0; \sum [m_0(\bar{F}_x)]^2 = 0 \quad \circ$$

Sual: Чему служит маховик? (Җәки: 1)

- ☒ уменьшению неравномерности
 - ☐ увеличению неравномерности
 - ☐ ускорению машины
 - ☐ остановке машины
 - ☐ нагружению машины
-

Sual: Какими формулами выражается скорость любой точки плоской фигуры? (Җәки: 1)

$$\bar{V}_B = \bar{V}_A + \bar{V}_{BA} \quad \bullet$$

$$\bar{V}_B = \bar{V}_A + \bar{a}_{AB} \quad \circ$$

$$\bar{V}_B = \bar{V}_{BA} + \bar{a}_x \quad \circ$$

$$\bar{V}_B = \bar{a}_x + \bar{a}_x \quad \circ$$

$$\bar{V}_B = \bar{V}_A + \bar{a} \quad \circ$$

Sual: Как правильно пишется теорема об изменении количества движения точки в векторной форме? (Җәки: 1)

$$m d\bar{v} - m d\bar{v} = \bar{S} \quad \circ$$

$$m\bar{v} + m\bar{v}_0 = \bar{S} \quad \circ$$

$$m\bar{v} - m\bar{v}_0 = \sum \bar{S}_i \quad \bullet$$

$$m\bar{v} - m\bar{v}_1 = \sum \bar{S}_i \quad \circ$$

$$m\bar{v} - m\bar{v}_0 = \bar{F} \quad \circ$$

Sual: Как правильно пишется формула теоремы об изменении моментов количества движения? (Җәки: 1)

$$\frac{d\bar{l}_0}{dt} = \bar{M} \bar{a} \quad \circ$$

$$\frac{d\bar{l}_0}{dt} = \bar{F} t \quad \circ$$

$$\frac{d\bar{l}_0}{dt} = m_0(\bar{F}) \quad \bullet$$

$$m_0(m\bar{v}) = m_0(\bar{F}) \quad \circ$$

$$\frac{d\bar{l}_0}{dt} = \bar{F} \quad \circ$$

Sual: Указать теорему об изменении кинетической энергии материальной точки в конечном виде. (Җәки: 1)

$$d\left(\frac{mv^2}{2}\right) = \sum dA_i \quad \circ$$

$$\frac{mv^2}{2} + \frac{mv_0^2}{2} = \sum A_i \quad \circ$$

$$\frac{mv^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = \sum A_i \quad \bullet$$

$$\frac{ma_x^2}{2} - \frac{ma_z^2}{2} = S \quad \circ$$

$$\frac{mv^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = \sum S_i \quad \circ$$

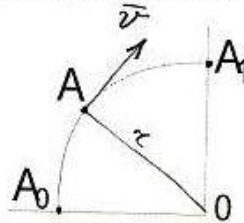
Sual: (Çəki: 1)

Тело М массой 2 кг движется прямолинейно по закону $x = 10 \sin 2t$ под действием силы $\vec{F}$. Найти наибольшее значение этой силы.

- ☐ 20
- ☒ 80
- ☐ 40
- ☐ 120
- ☐ 30

Sual: (Çəki: 1)

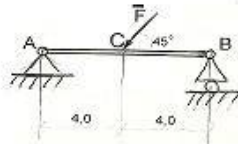
По дуге, равной четверти длины окружности радиуса $r = 16\text{ м}$ из положения A_0 в положение A_1 движется точка согласно уравнению $s = \pi^2$. Определить скорость точки в момент, когда она проходит середину длины дуги A_0A_1 .



- ☐ 8
- ☐ 16 π
- ☐ 4
- ☒ 4 π
- ☐ 6 π

Sual: (Çəki: 1)

Точка движется по окружности радиуса $R = 0,5\text{ м}$ с постоянным касательным ускорением $a_t = 2\text{ м/с}^2$ из состояния покоя. Определить нормальное ускорение $\vec{a}_n$ точки в момент времени $t = 1\text{ с}$.



- ☐ 6
- ☒ 8
- ☐ 14
- ☐ 4
- ☐ 10

Sual: Как определяется полное ускорение точки твердого тела вращающегося вокруг неподвижной оси? (Çəki: 1)

- $a = \varepsilon R$ ☐
- $a = \omega^2 R$ ☐

$$a = R\sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4} \quad \bullet$$

$$a = \frac{\varepsilon}{R} \quad \circ$$

$$a = \frac{\omega^2}{R} \quad \circ$$

Sual: Какое из названных движений точки выражена правильно? (Çəki: 1)

- ☐ точка движется поступательно и равномерно
- ☐ тело движется равномерно, ускоренно по криволинейной траектории
- ☒ тело движется поступательно и равно мерно замедленно
- ☐ тело вращается по окружности с постоянным угловым ускорениям
- ☐ тело вращается по окружности с постоянным угловой скоростью

Sual: Касательное ускорения точки, какой формулой выражается? (Çəki: 1)

$$a_\tau = \rho \frac{dv}{dt} \quad \circ$$

$$a_\tau = \frac{dv}{dt} \quad \bullet$$

$$a_\tau = \frac{v^2}{\rho} \quad \circ$$

$$a_\tau = \rho v \quad \circ$$

$$a_\tau = \frac{v}{\rho} \quad \circ$$

Sual: Сколькими способами задаются движение точки? (Çəki: 1)

- ☐ 2
- ☒ 3
- ☐ 4
- ☐ 5
- ☐ 6

BÖLMƏ: #03#03

Ad	#03#03
Suallardan	6
Maksimal faiz	6
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Какое из выражений написано правильно для условий равновесия произвольно расположенных систем сил в пространстве? (Çəki: 1)

$$\sum F_{kx}^2 = 0; \sum F_{ky}^2 = 0; \sum F_{kz}^2 = 0; \sum m_x(\overline{F_k}) = 0; \sum m_y(\overline{F_k}) = 0; \sum m_z(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{kx}^2 = 0; \sum F_{ky} = 0; \sum F_{kz} = 0; \sum m_x(\overline{F_k}) = 0; \sum m_y(\overline{F_k}) = 0; \sum m_z(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{kx} = 0; \sum F_{ky}^2 = 0; \sum F_{kz} = 0; \sum m_x(\overline{F_k}) = 0; \sum m_y(\overline{F_k}) = 0; \sum m_z(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{kx} = 0; \sum F_{ky} = 0; \sum F_{kz}^2 = 0; \sum m_x(\overline{F_k}) = 0; \sum m_y(\overline{F_k}) = 0; \sum m_z(\overline{F_k}) = 0 \quad \circ$$

$$\sum F_{kx} = 0; \sum F_{ky} = 0; \sum F_{kz} = 0; \sum m_x(\overline{F_k}) = 0; \sum m_y(\overline{F_k}) = 0; \sum m_z(\overline{F_k}) = 0 \quad \bullet$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения координаты центра тяжести тела, если вес любой частицы тела P_k пропорционально объёму V_k на этом участке? (Ќәкі: 1)

$$X_c = \frac{\sum V_k X_k}{V}; Y_c = \frac{\sum V_k Y_k}{V}; Z_c = \frac{\sum V_k Y_k}{V} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum V_k Y_k}{V}; Y_c = \frac{\sum V_k Y_k}{V}; Z_c = \frac{\sum V_k Z_k}{V} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum V_k X_k}{V}; Y_c = \frac{\sum V_k X_k}{V}; Z_c = \frac{\sum V_k Z_k}{V} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum V_k X_k}{V}; Y_c = \frac{\sum V_k Y_k}{V}; Z_c = \frac{\sum V_k Z_k}{V} \quad \bullet$$

$$X_c = \frac{\sum V_k X_k}{V}; Y_c = \frac{\sum V_k Z_k}{V}; Z_c = \frac{\sum V_k Z_k}{V} \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения координаты центра тяжести тела, если S - общая площадь пластин и S_k площадь его отдельных частиц? (Ќәкі: 1)

$$X_c = \frac{\sum S_k X_k^2}{S}; Y_c = \frac{\sum S_k Y_k}{S} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum S_k X_k}{S}; Y_c = \frac{\sum S_k Y_k^3}{S} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum S_k X_k}{S}; Y_c = \frac{\sum S_k X_k}{S} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum S_k X_k}{S}; Y_c = \frac{\sum S_k Y_k}{S} \quad \bullet$$

$$X_c = \frac{\sum S_k X_k}{S}; Y_c = \frac{\sum S_k Y_k^2}{S} \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения координаты центра тяжести линии, если его общая длина L и длина отдельных частиц (1)? (Ќәкі: 1)

$$X_c = \frac{\sum l_k X_k}{L}; Y_c = \frac{\sum l_k Z_k}{L}; Z_c = \frac{\sum l_k Z_k}{L} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum l_k Y_k}{L}; Y_c = \frac{\sum l_k Y_k}{L}; Z_c = \frac{\sum l_k Z_k}{L} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum l_k X_k}{L}; Y_c = \frac{\sum l_k X_k}{L}; Z_c = \frac{\sum l_k Z_k}{L} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum l_k X_k}{L}; Y_c = \frac{\sum l_k Y_k}{L}; Z_c = \frac{\sum l_k Y_k}{L} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum l_k X_k}{L}; Y_c = \frac{\sum l_k Y_k}{L}; Z_c = \frac{\sum l_k Z_k}{L} \quad \bullet$$

Sual: Как пишется дифференциальные уравнения движения материальной точки в естественной форме. (Ќәкі: 1)

$$ma_x = F_x \quad \circ$$

$$ma_y = F_y$$

$$ma_z = F_z$$

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = F \quad \circ$$

$$m \frac{d^2 y}{dt^2} = F_y$$

$$m \frac{d^2 z}{dt^2} = F_z$$

$$m \frac{d^2 S}{dt^2} = F_x \quad \odot$$

$$m \frac{v^2}{\rho} = F_n$$

$$0 = F_b$$

$$mx = F_x \quad \bigcirc$$

$$my = F_y$$

$$mz = F_z$$

$$mv = F \quad \bigcirc$$

Sual: (Çəki: 1)

Определить модуль равнодействующей силы действующих на материальную точку массой $m=3\text{кг}$ в момент времени $t=6\text{с}$, если она движется по оси Ox согласно уравнению $x = 0,04t^3$

- ☐ 1,2
- ☐ 3,6
- ☒ 4,32
- ☐ 4
- ☐ 0

BÖLMƏ: #04#01

Ad	#04#01
Suallardan	11
Maksimal faiz	11
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Сколько способов существует для описания криволинейного движения точки? (Çəki: 1)

- ☐ 1
- ☐ 2
- ☒ 3
- ☐ 4
- ☐ 5

Sual: Какая из формул написана правильно для представления движения точки координатным способом в пространстве? (Çəki: 1)

- $x = f_1(t); y = f_1(t); z = f_3(t) \quad \bigcirc$
- $x = f_1(t); y = f_2(t); z = f_3(t) \quad \odot$
- $x = f_1(t); y = f_2(t); z = f_3(t) \quad \bigcirc$
- $x = f_1(t); y = f_2(t); z = f_2(t) \quad \bigcirc$
- $x = f_1(t); y = f_3(t); z = f_3(t) \quad \bigcirc$

Sual: Какая из формул написана правильно для представления движения точки координатным способом в плоскости? (Çəki: 1)

$x = f_1(t); y = f_2(t)$ ☐

$x = f_1(t); y = f_1(t)$ ☐

$x = f_2(t); y = f_2(t)$ ☐

$x = f_1^2(t); y = f_2(t)$ ☐

$x = f_1(t); y = f_2(t)$ ☒

Sual: Какое из выражений написано правильно для вектора скорости точки? (Çəki: 1)

$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$ ☒

$\vec{v} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2}$ ☐

$\vec{v} = \frac{d^3\vec{r}}{dt^3}$ ☐

$\vec{v} = \frac{dt}{d\vec{r}}$ ☐

$\vec{v} = \frac{d^2t}{d\vec{r}^2}$ ☐

Sual: Какое из выражений написано правильно для вектора ускорения точки? (Çəki: 1)

$\vec{w} = \frac{d\vec{r}}{dt}$ ☐

$\vec{w} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2}$ ☒

$\vec{w} = \frac{d^3\vec{r}}{dt^3}$ ☐

$\vec{w} = \frac{dt^2}{d\vec{r}^2}$ ☐

$\vec{w} = \frac{dt}{d\vec{r}}$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения касательного ускорения точки? (Çəki: 1)

$w_\tau = \frac{dS}{dt}$ ☐

$w_\tau = \frac{d^2S}{dt^2}$ ☒

$w_\tau = \frac{d^3S}{dt^3}$ ☐

$w_\tau = \frac{dt}{dS}$ ☐

$w_\tau = \frac{d^2t}{dS^2}$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения полного ускорения точки вращающегося тела? (Çəki: 1)

$W = \sqrt{W_n + W_t}$ ☐

$W = \sqrt{W_n + W_t^2}$ ☐

$W = \sqrt{W_n^2 + W_t}$ ☐

$W = \sqrt{W_n^2 + W_t^2}$ ☒

$W = \sqrt{W_n^3 + W_t^3}$ ☐

Sual: Сколько степеней свободы имеет твердое тело в плоскости? (Çəki: 1)

☐ 6

☒ 3

☐ 12

☐ 1

☐ 2

Sual: Сколько степеней свободы имеет твердое тело в пространстве? (Çəki: 1)

☐ 8

☐ 5

☐ 12

☐ 2

☒ 6

Sual: С какой формулой определяется степень свободы механизмов с избыточной связью? (Çəki: 1)

$W = 6n - 5P_1 - 4P_2 - 3P_3 - 2P_4 - P_5 + q$ ☒

$W = 6n - 5P_1 - 2P_2 + 3P_3 - 4P_4 - 5P_5 - q$ ☐

$W = 6n - 3P_1 - 4P_4 - 2P_2 - P_1 - 2q$ ☐

$W = 6n - 4P_5 + 4P_2 - P_1 + 3q$ ☐

$W = 6n - 5P_1 - 4P_6 + P_2 - 2q$ ☐

Sual: По какой формуле определяют степень свободы плоского механизма? (Çəki: 1)

$W = 3n - 2P_1 - P_2$ ☒

$W = 5n - 2P_1$ ☐

$W = 5n - 2P_1 - P_2$ ☐

$W = 4n + 5P_5$ ☐

$W = 2n - 6P_1 - P_2$ ☐

BÖLMƏ: #05#01

Ad	#05#01
Suallardan	11
Maksimal faiz	11
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Кто сформулировал первый закон динамики? (Ќәкі: 1)

- ☒ Галилей
 - ☐ Ньютон
 - ☐ Фарадей
 - ☐ Кулон
 - ☐ Паскаль
-

Sual: Кто сформулировал второй закон динамики? (Ќәкі: 1)

- ☐ Кулон
 - ☐ Галилей
 - ☐ Фарадей
 - ☒ Ньютон
 - ☐ Паскаль
-

Sual: Кто сформулировал третий закон динамики? (Ќәкі: 1)

- ☐ Фарадей
 - ☒ Ньютон
 - ☐ Галилей
 - ☐ Кулон
 - ☐ Паскаль
-

Sual: Какая из формул написана правильно для выражения второго закона динамики? (Ќәкі: 1)

- $m\vec{w} = \vec{R}$ ☒
 - $\vec{m}\vec{w} = \vec{R}$ ☐
 - $\vec{m}\vec{w} = \vec{R}$ ☐
 - $m\vec{w} = \vec{R}$ ☐
 - $m\vec{w} = \vec{R}$ ☐
-

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения момента инерции тела? (Ќәкі: 1)

- $J_z = \sum m_k h_k^2$ ☒
 - $J_z = \sum m_k^2 h_k$ ☐
 - $J_z = \sum m_k^2 h_k^2$ ☐
 - $J_z = \sum m_k^3 h_k$ ☐
 - $J_z = \sum m_k h_k^3$ ☐
-

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения центробежного момента инерции тела? (Ќәкі: 1)

- $J_{xy} = \sum m_k x_k y_k$ ☒
- $J_{xy} = \sum m_k^2 x_k y_k$ ☐
- $J_{xy} = \sum m_k x_k^2 y_k$ ☐

$$J_{xy} = \sum m_k x_k y_k^2 \quad \circ$$

$$J_{xy} = \sum m_k^2 x_k^2 y_k \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения количества движения системы с массой М ? (Ҷаќи: 1)

$$\bar{Q} = MV_c \quad \bullet$$

$$\bar{Q} = M^2 V_c \quad \circ$$

$$\bar{Q} = M^2 V_c^2 \quad \circ$$

$$\bar{Q} = MV_c^2 \quad \circ$$

$$\bar{Q} = M^3 V_c^2 \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для теоремы изменения количества движения системы в интегральной форме? (Ҷаќи: 1)

$$\bar{Q}_1 - \bar{Q}_0 = \sum \bar{S}_k^e \quad \bullet$$

$$\bar{Q}_1 + \bar{Q}_0 = \sum \bar{S}_k^e \quad \circ$$

$$\bar{Q}_1^2 - \bar{Q}_0 = \sum \bar{S}_k^e \quad \circ$$

$$\bar{Q}_1 - \bar{Q}_0^2 = \sum \bar{S}_k^e \quad \circ$$

$$\bar{Q}_1^2 - \bar{Q}_0^2 = \sum \bar{S}_k^e \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для кинетической энергии поступательного движения тела? (Ҷаќи: 1)

$$T_i = \frac{1}{2} MV_c^2 \quad \bullet$$

$$T_i = \frac{1}{2} MV_c \quad \circ$$

$$T_i = \frac{1}{2} M^2 V_c \quad \circ$$

$$T_i = \frac{1}{2} M^2 V_c^2 \quad \circ$$

$$T_i = \frac{1}{4} MV_c^2 \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для кинетической энергии вращательного движения тела? (Ҷаќи: 1)

$$T_z = \frac{1}{2} J_z \omega^2 \quad \bullet$$

$$T_z = \frac{1}{2} J_z^2 \omega \quad \circ$$

$$T_z = \frac{1}{2} J_z \omega \quad \circ$$

$$T_z = \frac{1}{2} J_z^2 \omega^2 \quad \circ$$

$$T_z = \frac{1}{2} J_z \omega^2 \quad \circ$$

$$\dot{x} = \frac{1}{3} \omega x$$

Sual: (Çəki: 1)

Определите угловую скорость звена, если скорость точки В относительно А равен $v_{BA}=0,8\text{m/s}$, а длина звена $l_{BA}=0,04\text{m}$?

- 15S^{-1} ☐
 2S^{-1} ☐
 $0,2\text{S}^{-1}$ ☐
 20S^{-1} ☒
 $0,02\text{S}^{-1}$ ☐

BÖLMƏ: #05#02

Ad	#05#02
Suallardan	16
Maksimal faiz	16
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	2 %

Sual: Какое из дифференциальных уравнений написано правильно для прямолинейного движения точки? (Çəki: 1)

- $m \frac{d^3 x}{dt^3} = \sum F_{kx}$ ☐
 $m \frac{dx}{dt} = \sum F_{kx}$ ☐
 $m \frac{d^2 x}{dt^2} = \sum F_{kx}$ ☒
 $m^2 \frac{dx}{dt} = \sum F_{kx}$ ☐
 $m^2 \frac{d^2 x}{dt^2} = \sum F_{kx}$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для выражения второго закона динамики несвободной точки? (Çəki: 1)

- $m\bar{w} = \sum \bar{F}_n^a + \bar{N}$ ☐
 $m\bar{w} = \sum \bar{F}_n^a + \bar{N}$ ☒
 $m\bar{w} = \sum F_n^a + \bar{N}$ ☐
 $m\bar{w} = \sum \bar{F}_n^a + \bar{N}$ ☐
 $m\bar{w} = \sum \bar{F}_n^a + \bar{N}$ ☐

Sual: Какое из выражений написано правильно для теоремы конечной формы количества движения точки? (Çəki: 1)

- $m \vec{v}_1 \times m \vec{v}_0 = \sum \vec{S}_k$ ☐
 $m \vec{v}_1 + m \vec{v}_0 = \sum \vec{S}_k$ ☐
 $m \vec{v}_1 + m \vec{v}_0 = \sum \vec{S}_k$ ☐

$$m\vec{v}_1 - m\vec{v}_0 = \sum \vec{S}_* \quad \bullet$$

$$mv_1 - mv_0 = \sum \vec{S}_* \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для элементарной работы силы? (Ҷаби: 1)

$$dA = Fds \cdot \cos \alpha \quad \bullet$$

$$dA = dFs \cdot \cos \alpha \quad \circ$$

$$dA = F^2 ds \cdot \cos \alpha \quad \circ$$

$$dA = Fs \cdot \cos \alpha \quad \circ$$

$$dA = F^2 d^2s \cdot \cos \alpha \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для элементарной работы силы в аналитической форме? (Ҷаби: 1)

$$dA = F_x dx + F_y dy + F_z dz \quad \bullet$$

$$dA = F_x dx + F_y dy + F_z dz \quad \circ$$

$$dA = F_x dx + F_y dy + F_z dy \quad \circ$$

$$dA = F_x dx + F_y dz + F_z dz \quad \circ$$

$$dA = F_x dx + F_y dy + F_z dx \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для теоремы изменения кинетической энергии точки? (Ҷаби: 1)

$$\frac{mv_1^2}{2} + \frac{mv_0^2}{2} = \sum A \quad \circ$$

$$\frac{mv_1}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = \sum A \quad \circ$$

$$\frac{mv_1^2}{2} - \frac{mv_0}{2} = \sum A \quad \circ$$

$$\frac{mv_1}{2} - \frac{mv_0}{2} = \sum A \quad \circ$$

$$\frac{mv_1^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = \sum A \quad \bullet$$

Sual: Какое из дифференциальных уравнений колебания точки без учета силы сопротивления написано правильно? (Ҷаби: 1)

$$\frac{dx}{dt} + k^2 x = 0 \quad \circ$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + k^2 x = 0 \quad \bullet$$

$$\frac{d^3 x}{dt^3} + k^2 x = 0 \quad \circ$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + kx = 0 \quad \circ$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + k^2 x^2 = 0 \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для решения дифференциального уравнения, если корни характеристического уравнения имеет такой вид (1)? (Ҷаби: 1)

$$(1)=(\lambda_{1,2} \pm ik)$$

$$x = C_1 \sin kt + C_2 \cos kt \quad \bullet$$

$$x = C_1 \sin kt + C_2 \sin kt \quad \circ$$

$$x = C_1 \cos kt + C_2 \cos kt \quad \circ$$

$$x = C_1^2 \sin kt + C_2 \cos kt \quad \circ$$

$$x = C_1 \sin kt + C_2^2 \cos kt \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для решения дифференциального уравнения внутренних колебаний, если силы сопротивления отсутствуют и (1)? (Çәki: 1)

$$(1)=P \neq K$$

$$x = \alpha \sin(kt + \alpha) + \frac{P_0}{k^2 + p^2} \sin pt \quad \bullet$$

$$x = \alpha^2 \sin(kt + \alpha) + \frac{P_0}{k^2 p^2} \sin pt \quad \circ$$

$$x = \alpha \sin^2(kt + \alpha) + \frac{P_0}{k^2 p^2} \sin pt \quad \circ$$

$$x = \alpha \sin(kt + \alpha) + \frac{P_0^2}{k^2 p^2} \sin pt \quad \circ$$

$$x = \alpha \sin(kt + \alpha) + \frac{P_0}{k^2 p^2} \sin pt \quad \bullet$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для центра масс? (Çәki: 1)

$$X_c = \frac{\sum m_k x_k}{M}; \quad Y_c = \frac{\sum m_k y_k}{M}; \quad Z_c = \frac{\sum m_k z_k}{M} \quad \bullet$$

$$X_c = \frac{\sum m_k x_k}{M}; \quad Y_c = \frac{\sum m_k x_k}{M}; \quad Z_c = \frac{\sum m_k z_k}{M} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum m_k x_k}{M}; \quad Y_c = \frac{\sum m_k y_k}{M}; \quad Z_c = \frac{\sum m_k y_k}{M} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum m_k x_k}{M}; \quad Y_c = \frac{\sum m_k y_k}{M}; \quad Z_c = \frac{\sum m_k x_k}{M} \quad \circ$$

$$X_c = \frac{\sum m_k x_k}{M}; \quad Y_c = \frac{\sum m_k y_k}{M}; \quad Z_c = \frac{\sum m_k z_k}{M} \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для кинетической энергии плоско-параллельного движения тела? (Çәki: 1)

$$T_M = \frac{1}{2} (MV_c^2 + J_c \omega^2) \quad \bullet$$

$$T_M = \frac{1}{2} (MV_c + J_c \omega^2) \quad \circ$$

$$T_M = \frac{1}{2} (MV_c^2 + J_c \omega) \quad \circ$$

$$T_M = \frac{1}{2} (M^2 V_c^2 + J_c \omega^2) \quad \circ$$

$$T_M = \frac{1}{2} (M^2 V_c^2 + J_c^2 \omega^2) \quad \circ$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для теоремы изменения кинетической энергии системы? (Çәki: 1)

$$T_1 - T_0 = \sum A_k^e + \sum A_k^i \quad \bullet$$

$$T_1 + T_0 = \sum A_k^e + \sum A_k^i \quad \textcircled{\circ}$$

$$T_1 - T_0 = \sum A_k^e - \sum A_k^i \quad \textcircled{\circ}$$

$$T_1^2 - T_0 = \sum A_k^e + \sum A_k^i \quad \textcircled{\circ}$$

$$T_1^2 - T_0^2 = \sum A_k^e + \sum A_k^i \quad \textcircled{\circ}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для дифференциального уравнения движения вращающегося тела? (Җәкі: 1)

$$J_z \frac{d^2 \varphi}{dt^2} = M_z^e \quad \textcircled{\bullet}$$

$$J_z \frac{d\varphi}{dt} = M_z^e \quad \textcircled{\circ}$$

$$J_z^2 \frac{d^2 \varphi}{dt^2} = M_z^e \quad \textcircled{\circ}$$

$$J_z^2 \frac{d\varphi}{dt} = M_z^e \quad \textcircled{\circ}$$

$$J_z \frac{d^2 \varphi}{dt^2} = 2M_z^e \quad \textcircled{\circ}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для принципа Даламбера одной материальной точки? (Җәкі: 1)

$$\vec{F}_k^e + \vec{F}_k^i + \vec{F}_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\vec{F}_k^e - \vec{F}_k^i + \vec{F}_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\vec{F}_k^e + \vec{F}_k^i - \vec{F}_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\vec{F}_k^e - \vec{F}_k^i - \vec{F}_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\vec{F}_k^e + \vec{F}_k^i + \vec{F}_k^{\text{at}} = 1 \quad \textcircled{\circ}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для принципа возможных перемещений? (Җәкі: 1)

$$\sum \delta A_k^e + \sum \delta A_k^i = 0 \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\sum \delta^2 A_k^e + \sum \delta A_k^i = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\sum \delta A_k^e - \sum \delta A_k^i = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\sum \delta^2 A_k^e - \sum \delta A_k^i = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\sum \delta^2 A_k^e + \sum \delta^2 A_k^i = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

Sual: Какое из выражений написано правильно для общей формулы динамики? (Җәкі: 1)

$$\sum \delta A_k^e + \sum \delta A_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\sum \delta^2 A_k^e + \sum \delta A_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\sum \delta A_k^e - \sum \delta A_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\sum \delta^2 A_k^e - \sum \delta A_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

$$\sum \delta^2 A_k^e + \sum \delta^2 A_k^{\text{at}} = 0 \quad \textcircled{\circ}$$

BÖLMƏ: #05#03

Ad	#05#03
Suallardan	10
Maksimal faiz	10
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Какое из дифференциальных уравнений написано правильно для криволинейного движения точки? (Çəki: 1)

- $m \frac{dx}{dt} = \sum F_{kx}; m \frac{dy}{dt} = \sum F_{ky}; m \frac{dz}{dt} = \sum F_{kz}$ ☐
 $m \frac{dx}{dt} = \sum F_{kx}; m \frac{d^2 y}{dt^2} = \sum F_{ky}; m \frac{d^2 z}{dt^2} = \sum F_{kz}$ ☐
 $m \frac{d^2 x}{dt^2} = \sum F_{kx}; m \frac{dy}{dt} = \sum F_{ky}; m \frac{d^2 z}{dt^2} = \sum F_{kz}$ ☐
 $m \frac{d^2 x}{dt^2} = \sum F_{kx}; m \frac{d^2 y}{dt^2} = \sum F_{ky}; m \frac{dz}{dt} = \sum F_{kz}$ ☐
 $m \frac{d^2 x}{dt^2} = \sum F_{kx}; m \frac{d^2 y}{dt^2} = \sum F_{ky}; m \frac{d^2 z}{dt^2} = \sum F_{kz}$ ☒

Sual: Какая из формул написана правильно для импульса силы? (Çəki: 1)

- $d\vec{s} = \vec{F} dt$ ☒
 $ds = \vec{F} dt$ ☐
 $d\vec{s} = F dt$ ☐
 $ds = F dt$ ☐
 $d\vec{s} = \vec{F}^2 dt$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для скорости движения точки, если корни характеристического уравнения имеет такой вид (1)? (Çəki: 1)

(1) = $(\lambda_{1,2} \pm i k)$

- $\dot{x} = a k \cos(kt + \alpha)$ ☒
 $\dot{x} = a^2 k \cos(kt + \alpha)$ ☐
 $\dot{x} = a k^2 \cos(kt + \alpha)$ ☐
 $\dot{x} = a^2 k^2 \cos(kt + \alpha)$ ☐
 $\dot{x} = a k \cos(kt - \alpha)$ ☐

Sual: Какое из дифференциальных уравнений свободного колебания точки с учетом силы сопротивления пропорционально скорости движения написано правильно? (Çəki: 1)

- $\frac{d^2 x}{dt^2} + 2b \frac{dx}{dt} - k^2 x = 0$ ☐
 $\frac{d^2 x}{dt^2} + 2b^2 \frac{dx}{dt} + k^2 x = 0$ ☐
 $\frac{d^2 x}{dt^2} + 2b \frac{dx}{dt} + k^2 x^2 = 0$ ☐
 $\frac{d^2 x}{dt^2} - \gamma b \frac{dx}{dt} + k^2 x = 0$ ☐

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2b \frac{dx}{dt} + k^2 x = 0$$

Sual: Какая из формул написана правильно для решения дифференциального уравнения свободного колебания точки с учетом силы сопротивления пропорциональной скорости движения, если корни характеристического уравнения являются комплексом числа (1)? (Ќәкі: 1)

$$(1) = (\lambda_{1,2} = -b \pm ik_1)$$

$$x = e^{b_1} (C_1 \sin k_1 t + C_2 \cos k_1 t) \quad \text{○}$$

$$x = e^{-b_1} (C_1 \sin k_1 t + C_2 \cos k_1 t) \quad \text{●}$$

$$x = e^{-b_1} (C_1 \sin k_1 t - C_2 \cos k_1 t) \quad \text{○}$$

$$x = e^{-b_1} (C_1 \sin k_1 t + C_1 \cos k_1 t) \quad \text{○}$$

$$x = e^{-b_1} (C_2 \sin k_1 t + C_2 \cos k_1 t) \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для решения дифференциального уравнения свободного колебания точки с учетом силы сопротивления пропорциональной скорости движения, если корни характеристического уравнения являются действительными с отрицательным знаком (1)? (Ќәкі: 1)

$$(1) = (\lambda_{1,2} = -b \pm r)$$

$$x = C_1 e^{-(b+r)t} + C_2 e^{-(b-r)t} \quad \text{●}$$

$$x = C_1 e^{(b+r)t} + C_2 e^{-(b-r)t} \quad \text{○}$$

$$x = C_1 e^{-(b+r)t} + C_2 e^{(b-r)t} \quad \text{○}$$

$$x = C_1 e^{-(b+r)t} - C_2 e^{-(b-r)t} \quad \text{○}$$

$$x = C_1 e^{(b+r)t} + C_2 e^{(b-r)t} \quad \text{○}$$

Sual: Какое из дифференциальных уравнений движения с вынужденной силой при отсутствии силы сопротивления написано правильно? (Ќәкі: 1)

$$\frac{d^2x}{dt^2} + kx^2 = P_0 \sin pt \quad \text{○}$$

$$\frac{dx}{dt} + k^2 x = P_0 \sin pt \quad \text{○}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + kx = P_0 \sin pt \quad \text{○}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + k^2 x = P_0 \sin pt \quad \text{●}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + k^2 x^2 = P_0 \sin pt \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для решения дифференциального уравнения внутренних колебаний, если силы сопротивления отсутствуют и (1)? (Ќәкі: 1)

$$(1) = P > K$$

$$x_2 = \frac{P_0^2}{p^2 - k^2} \sin(pt - \pi) \quad \text{○}$$

$$x_2 = \frac{P_0}{p^2 - k^2} \sin(pt - \pi) \quad \text{●}$$

$$x_2 = \frac{P_0}{p^2 - k^2} \sin(pt - \pi) \quad \text{○}$$

$$x_2 = \frac{P_0}{p^2 - k^2} \sin(pt - \pi) \quad \text{○}$$

$$x_2 = \frac{P_0}{p^2 - k^2} \sin(pt + \pi) \quad \text{○}$$

Sual: Какое из дифференциальных уравнений написано правильно для вынужденных колебаний с учетом силы сопротивления? (Çəki: 1)

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2b \frac{dx}{dt} + k^2x = P_0 \sin pt \quad \text{●}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + k^2x = P_0 \sin pt \quad \text{○}$$

$$\frac{dx}{dt} + 2b \frac{dx}{dt} + k^2x = P_0 \sin pt \quad \text{○}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2b \frac{d^2x}{dt} + kx = P_0 \sin pt \quad \text{○}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2b \frac{dx}{dt} + k^2x^2 = P_0 \sin pt \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для решения дифференциального уравнения вынужденных колебаний точки с учетом силы сопротивления, если (1) ? (Çəki: 1)

(1) = $P > K$

$$x = a \cdot e^{-\beta t} \sin(k_1 t + \alpha) + A \sin(pt - \beta) \quad \text{●}$$

$$x = a^2 \cdot e^{-\beta t} \sin(k_1 t + \alpha) + A \sin(pt - \beta) \quad \text{○}$$

$$x = a \cdot e^{-\beta t} \sin(k_1 t - \alpha) + A \sin(pt - \beta) \quad \text{○}$$

$$x = a \cdot e^{-\beta t} \sin(k_1 t - \alpha) + A^2 \sin(pt - \beta) \quad \text{○}$$

$$x = a \cdot e^{-\beta t} \sin(k_1 t - \alpha) + A \sin(pt + \beta) \quad \text{○}$$

BÖLMƏ: #06#03

Ad	#06#03
Suallardan	4
Maksimal faiz	4
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Куда направлена относительная скорость точки В вращательного звена относительно неподвижной опоры А? (Çəki: 1)

- ☐ вместе со звеном составляет острый угол
- ☐ параллельно звену
- ☐ под углом наклона
- ☒ перпендикулярно звену
- ☐ составляет угол больше 90 градусов

Sual: Почему в силовом анализе механизмы расчленяют на группы Ассур? (Çəki: 1)

- ☒ Группы Ассур являются статистически определяющей системой
- ☐ Для определения силы сопротивления

- ☐ Для определения силы трения
- ☐ Для определения силы тяжести
- ☐ Для определения силы инерции

Sual: (Çəki: 1)

Чему равна сила момента инерции, если момент инерции звена $J_s = 0,12 \text{ kgm}^2$, угловое ускорение $\varepsilon = 20 \text{ s}^{-2}$?

- ☐ 24 Nm
- ☒ 2,4Nm
- ☐ 0,24Nm
- ☐ 240Nm
- ☐ 0,024Nm

Sual: Как направлена относительная линейная скорость точки С относительно опоры D вращательного звена? (Çəki: 1)

- ☒ перпендикулярно звену
- ☐ параллельно звену
- ☐ под углом к звену
- ☐ со звеном составляет острый угол
- ☐ со звеном составляет тупой угол

BÖLMƏ: #07#02

Ad	#07#02
Suallardan	7
Maksimal faiz	7
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как направляется сила трения? (Çəki: 1)

- ☒ против относительного движения
- ☐ по направлению движущей силы
- ☐ по направлению силы реакции
- ☐ перпендикулярно звену
- ☐ перпендикулярно движению

Sual: Как движется тело, если равнодействующая сила Q к телу в поступательной кинематической паре проходит внутри конуса трения? (Çəki: 1)

- ☐ не равномерно
- ☐ с ускорением
- ☐ постоянно
- ☒ остается неподвижным
- ☐ с увеличенной скоростью

Sual: От чего зависит сила трения скольжения? (Çəki: 1)

- ☐ от силы инерции
- ☒ от нормальной силы реакции
- ☐ от движущей силы
- ☐ от площади поверхности соприкосновения
- ☐ от эластичной силы

Sual: От чего зависит сила трения скольжения? (Çəki: 1)

- ☒ от нормальной силы реакции
 - ☐ от силы инерции
 - ☐ от движущей силы
 - ☐ от площади соприкосновения поверхностей
 - ☐ от эластичной силы
-

Sual: Чему равно значение силы трения скольжения? (Çəki: 1)

- $F_0 = \frac{N}{f_0}$ ☐
 - $F_0 = f_0^2 N$ ☐
 - $F_0 = \frac{N}{f_0^2}$ ☐
 - $F_0 = f_0 N$ ☒
 - $F_0 = f_0 \frac{1}{N}$ ☐
-

Sual: Чему равна полная сила реакции R с учетом трения в поступательной кинематической паре? (Çəki: 1)

- φ)
- $\frac{N}{\cos \varphi}$ ☒
 - $N \cos \varphi$ ☐
 - $\frac{N}{\operatorname{tg} \varphi}$ ☐
 - $\frac{N}{\sin \varphi}$ ☐
 - N ☐
-

Sual: Определить момент трения, если коэффициент трения качания $k=0,002\text{mm}$ и нормальная сила реакции $N=850\text{N}$. (Çəki: 1)

- ☒ 1,7 Nm
 - ☐ 3,4Nm
 - ☐ 2,0Nm
 - ☐ 2,2Nm
 - ☐ 8,6Nm
-

BÖLMƏ: #08#01

Ad	#08#01
Suallardan	6
Maksimal faiz	6
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как изменяется скорость в период торможения? (Çəki: 1)

- ☐ скорость увеличивается
 - ☒ скорость уменьшается
 - ☐ равномерно
 - ☐ скорость изменяется колебательно
 - ☐ скорость увеличивается и уменьшается
-

Sual: Чему равна кинетическая энергия поступательно движущегося звена? (Җәки: 1)

- $\frac{mv}{2}$ ☐
 - $\frac{J\omega}{2}$ ☐
 - $\frac{mv^2}{2}$ ☒
 - $\frac{J\omega^2}{2}$ ☐
 - $\frac{mvw}{2}$ ☐
-

Sual: Чему равна кинетическая энергия вращательного звена? (Җәки: 1)

- $\frac{mv}{2}$ ☐
 - $\frac{J\omega}{2}$ ☐
 - $\frac{J\omega^2}{2}$ ☒
 - $\frac{mv^2}{2}$ ☐
 - $\frac{mvw}{2}$ ☐
-

Sual: Чему равна мощность сил действующих на вращательное звено? (Җәки: 1)

- $M \cdot \omega^2 / 2$ ☐
 - $M \cdot \omega$ ☒
 - $p v$ ☐
 - $p v^2$ ☐
 - $p s$ ☐
-

Sual: (Җәки: 1)

Что означает ε в дифференциальном уравнении движения механизма

$$M_k = J_k \varepsilon + \frac{\alpha_1^2}{2} \cdot \frac{dJ_k}{d\varphi} ?$$

- ☐ линейная скорость
 - ☐ момент инерции
 - ☐ угловая скорость
 - ☐ линейное ускорение
 - ☒ угловое ускорение
-

Sual: В каком движении возникает сила инерции? (Çəki: 1)

- ☐ без ускорительного движения
- ☐ при движении с постоянной скоростью
- ☒ при ускорительном движении
- ☐ при линейном движении
- ☐ при равномерном прямолинейном движении

BÖLMƏ: #09#02

Ad	#09#02
Suallardan	6
Maksimal faiz	6
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: По какой формуле определяется неравномерность движения механизмов? (Çəki: 1)

- $\delta = \frac{\omega_{\max} - \omega_{\min}}{\omega_{\text{ор}}}$ ☒
- $\delta = \frac{\omega_{\max}}{\omega_{\text{ор}}}$ ☐
- $\delta = \frac{\omega_{\max} + \omega_n}{2}$ ☐
- $\delta = \frac{\omega_{\text{ор}}}{\omega_{\max} + \omega_n}$ ☐
- $\delta = \frac{\omega_{\max} + \omega_n}{2}$ ☐

Sual: В чем заключается цель интегрирования уравнения движения механизма? (Çəki: 1)

- ☒ Определение закономерности движения входного звена
- ☐ Определение закономерности скорости выходного звена
- ☐ Определение силы, действующей на механизм
- ☐ Решается задача трения
- ☐ Определение силы реакции

Sual: Определите дифференциальное уравнение движения механизмов? (Çəki: 1)

- $M_k = J_k \frac{d\omega}{dt}$ ☒
- $M_k = mk\varepsilon + \frac{v}{2}$ ☐
- $M_k = J_k V + \varepsilon$ ☐
- $M_k = \alpha_k W$ ☐
- $M_k = J_s \alpha_s + v$ ☐

Sual: Как изменяется скорость в период разгона? (Çəki: 1)

- ☐ скорость уравнивается
- ☐ скорость уменьшается
- ☒ скорость увеличивается

- ☐ скорость изменяется с колебательно
- ☐ скорость увеличивается и уменьшается

Sual: Как описывается уравнение движения при вращательном движении входного звена? (Çəki: 1)

- $M_k = J_k v + \frac{v^2}{2} \cdot \frac{dJ_k}{d\varphi}$ ☐
- $M_k = J_k \varepsilon + \frac{\omega_1^2}{2} \cdot \frac{dJ_k}{d\varphi}$ ☒
- $M_k = m_k a + \frac{a^2}{2} \cdot \frac{dJ}{d\varphi}$ ☐
- $M_k = m_k V + J_k \omega$ ☐
- $M_k = J_k V + m_k \varepsilon$ ☐

Sual: Какая из формул является проведенным моментом инерции? (Çəki: 1)

- $J_k = \sum [J_{si} \left(\frac{\omega_i}{\omega_1} \right)^2 + m_i \left(\frac{v_{si}}{\omega_1} \right)^2]$ ☒
- $J_k = \sum (m_i v_1 + \omega_1)$ ☐
- $J_k = \sum \left(m \omega^2 + \frac{d\omega}{d_1 t} \right)$ ☐
- $J_k = m \frac{dv}{dt} + J_s$ ☐
- $J_k = J_s \cdot m + m_1$ ☐

BÖLMƏ: #10#03

Ad	#10#03
Suallardan	4
Maksimal faiz	4
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Какая зависимость имеется между движущими силами и силами сопротивления в режиме разгона машины? (Çəki: 1)

- $A_h = A_M$ ☐
- $A_h > A_M$ ☒
- $A_h < A_M$ ☐
- $A_h = 3A_M$ ☐
- $\frac{1}{2} A_h < A_M$ ☐

Sual: Как рассчитывается к.п.д работающих по последовательной схеме? (Çəki: 1)

- $\eta_{um} = \eta_1 \cdot \eta_2 \cdot \eta_3 \cdot \eta_4 + \dots$ ☐
- $\eta_{um} = \eta_1 + \eta_2 + \dots + \eta_{n-1} + \eta_n$ ☐

$$\eta_{uzt} = \eta_1 \cdot \eta_2 \dots \eta_{n-1} \cdot \eta_n \quad \bullet$$

$$\eta_{uzt} = \eta_1 \cdot \eta_2 (\eta_3 + \eta_4) \quad \circ$$

$$\eta_{uzt} = \eta_1 + \eta_2 + \eta_3 + \eta_4 + \eta_5 \dots \quad \circ$$

Sual: Для чего на входное звено применяется уравновешивающая сила? (Çəki: 1)

- ☒ Для уравновешивания действующих сил
- ☐ Для определения силы реакции
- ☐ Для определения силы трения
- ☐ Для определения силы инерции
- ☐ Для определения силы сопротивления

Sual: Какой параметр силы реакции известен, возникающий во вращательной кинематической паре? (Çəki: 1)

- ☐ направление и точка приложения
- ☐ значение
- ☐ направление
- ☒ точка приложения
- ☐ направление и значение

BÖLMƏ: #11#01

Ad	#11#01
Suallardan	3
Maksimal faiz	3
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: (Çəki: 1)

Определите к.п.д. двух последовательно соединенных механизмов если

$$\eta_1 = 0,8; \eta_2 = 0,75?$$

$$\eta = 1,2 \quad \circ$$

$$\eta = 0,6 \quad \bullet$$

$$\eta = 1,9 \quad \circ$$

$$\eta = 0,98 \quad \circ$$

$$\eta_1 = 0,8 \quad \circ$$

Sual: Чему равно межосевое расстояние пар нормальных зубчатых колес, находящихся во внешнем зацеплении? (Çəki: 1)

$$0,5m(z_2 - z_1) \quad \circ$$

$$0,5m(z_2 + z_1) \quad \bullet$$

$$m(z_2 + z_1) \quad \circ$$

$$m(z_1 + z_2) \quad \circ$$

$$0,5mz_1z_2 \quad \circ$$

Sual: По какой формуле определяется механическое к.п.д.? (Çəki: 1)

- $\eta = \frac{A_{\text{км}}}{A_k}$ ☒
- $\eta = \frac{A_k}{A_{\text{км}}}$ ☐
- $\eta = A_k \cdot A_{\text{км}}$ ☐
- $\eta = \frac{A_k - A_{\text{км}}}{A_{\text{км}}}$ ☐
- $\eta = \frac{A_k - A_{\text{км}}}{A_k}$ ☐

BÖLMƏ: #11#02

Ad	#11#02
Suallardan	5
Maksimal faiz	5
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как называется расстояние между соединениями зубами по длительной окружности? (Çəki: 1)

- ☐ толщина зубьев
- ☒ зазор между зубьями
- ☐ модуль зубьев
- ☐ шаг зубьев
- ☐ число зубьев

Sual: Какая окружность соответствует стандартному модулю в зубчатых колесах? (Çəki: 1)

- ☐ вершинной
- ☐ впадинной
- ☐ основной
- ☒ делительной
- ☐ начальной

Sual: Чему равен радиус окружности впадин зубьев в нормальных цилиндрических зубчатых колесах? (Çəki: 1)

- $0,5z \cos \alpha_0$ ☐
- $0,5mz$ ☐
- $0,5m(z + 2)$ ☐
- $0,5m(z - 2,5)$ ☒
- $0,5m(z + 2)$ ☐

Sual: Что называют «целевая функция» при синтезе механизмов? (Çəki: 1)

- ☒ Математическое выражение основного условия синтеза
- ☐ Математическое выражение вспомогательного условия синтеза
- ☐ Математическое выражение ограниченного синтеза
- ☐ Функция скорости входного звена

☐ Функция ускорения промежуточного звена

Sual: Что показывает коэффициент изменения средней скорости K при синтезе механизма? (Çəki: 1)

- ☐ Соотношение скоростей входного звена к выходному звену
- ☐ Соотношение скорости входного звена при рабочем и холостом ходе
- ☐ Соотношение средней скорости всех звеньев к скорости входного звена
- ☐ Соотношение скоростей входного звена при рабочем и холостом ходе
- ☒ Соотношение скорости выходного звена при рабочем и холостом ходе

BÖLMƏ: #11#03

Ad	#11#03
Suallardan	3
Maksimal faiz	3
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как называются окружности, катящиеся относительно друг друга без скольжения в зубчатом зацеплении? (Çəki: 1)

- ☐ основной
- ☐ вершина
- ☐ впадина
- ☐ начальный
- ☒ делительный

Sual: Какой окружности будет касаться нормально проведенный эволюентный профиль зубьев? (Çəki: 1)

- ☐ делительной
- ☐ вершинной
- ☒ основной
- ☐ впадинной
- ☐ начальной

Sual: Чему равно межосевое расстояние пары нормальных зубчатых колес, находящихся во внешнем зацеплении? (Çəki: 1)

- ☒ $0,5m(z_2 + z_1)$
- ☐ $0,5m(z_2 - z_1)$
- ☐ $m(z_2 + z_1)$
- ☐ $m(z_1 - z_2)$
- ☐ $0,5mz_1z_2$

BÖLMƏ: #12#02

Ad	#12#02
Suallardan	10
Maksimal faiz	10
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Чему равен радиус основной окружности нормального цилиндрического колеса? (Ўаќи: 1)

- ☒ $0,5z \cos \alpha_0$ ●
- ☐ $0,5mz$ ○
- ☐ $0,5m(z+2)$ ○
- ☐ $0,5m(z+2,5)$ ○
- ☐ $0,5m(z+1,5)$ ○
-

Sual: Чему равно межосевое расстояние двух нормальных зубчатых колес во внешнем зацеплении? (Ўаќи: 1)

- ☒ $0,5m(z_2 + z_1)$ ●
- ☐ $0,5m(z_2 - z_1)$ ○
- ☐ $m(z_2 + z_1)$ ○
- ☐ $m(z_1 - z_2)$ ○
- ☐ $0,5mz_1z_2$ ○
-

Sual: Как в планетарном механизме называется колесо с подвижной осью? (Ўаќи: 1)

- ☐ солнце
- ☒ саттелит ●
- ☐ водило
- ☐ опора
- ☐ внутреннее зубчатое колесо
-

Sual: Чему равен радиус окружности выступов зубьев нормального цилиндрического колеса? (Ўаќи: 1)

- ☐ $0,5z \cos \alpha_0$ ○
- ☐ $0,5mz$ ○
- ☐ $0,5m(z-2,5)$ ○
- ☒ $0,5m(z+2)$ ●
- ☐ $0,5m(z-1,5)$ ○
-

Sual: Чему равен шаг зубьев зубчатого колеса? (Ўаќи: 1)

- ☒ πm ●
- ☐ πm^2 ○
- ☐ $\pi^2 m$ ○
- ☐ $\pi^2 m^2$ ○
- ☐ mz ○
-

Sual: Чему равна толщина зубьев по делительной окружности в нормальных цилиндрических зубчатых колесах? (Ўаќи: 1)

- ☐ πm ○
- ☐ $0,25\pi m$ ○
- ☒ $0,5\pi \cdot m$ ●
- ☐ $0,8\pi m$ ○
- ☐ $0,2\pi m$ ○

Sual: В какой окружности располагается центр кривизны любой точки эволлентного профиля зуба? (Çəki: 1)

- ☐ в делительной
 - ☐ в вершинной
 - ☒ в основной
 - ☐ во впадинной
 - ☐ в начальной
-

Sual: Чему равно общее передаточное отношение при последлвательном соединении зубчатых колес? (Çəki: 1)

- ☐ Сумме передаточного отношения отдельных передач
 - ☐ Разнице передаточного отношения отдельных передач
 - ☒ Произведению передаточного отношения отдельных передач
 - ☐ Соотношению передаточного отношения отдельных передач
 - ☐ Произведению числа зубьев
-

Sual: Чему равен радиус окружности впадин зубьев в нормальных цилиндрических зубчатых колесах? (Çəki: 1)

- $0,5z \cos \alpha_0$ ☐
 - $0,5mz$ ☐
 - $0,5m(z + 2)$ ☐
 - $0,5m(z - 2,5)$ ☒
 - $0,5m(z - 1,5)$ ☐
-

Sual: Чему равен шаг зубьев зубчатого колеса? (Çəki: 1)

- $\pi \cdot p$ ☐
 - p / π ☒
 - π / p ☐
 - $\pi^2 \cdot p$ ☐
 - $\pi^2 p^2$ ☐
-

BÖLMƏ: #13#03

Ad	#13#03
Suallardan	7
Maksimal faiz	7
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Чему равна полная высота зуба нормального зубчатого колеса? (Çəki: 1)

- ☐ 1 m
 - ☐ 2m
 - ☒ 2,25m
 - ☐ 2,5 m
 - ☐ 3 m
-

Sual: Как движется вал, если во вращательной кинематической паре равнодействующая силы реакции R касается окружности трения? (Ўэки: 1)

- ☐ остается неподвижным
 - ☐ с ускорением
 - ☒ равномерно
 - ☐ поступательно
 - ☐ качательно
-

Sual: Как называется угол, доводящий угол давления до 90 градусов? (Ўэки: 1)

- ☒ передаточный угол
 - ☐ угол давления
 - ☐ угол зацепления
 - ☐ фазовый угол
 - ☐ профильный угол
-

Sual: Какое движение совершит тело, если в поступальной паре действующая к телу равнодействующая сила Q направлена по образующей конусу трения? (Ўэки: 1)

- ☐ будет неподвижным
 - ☐ с ускорением
 - ☒ равномерное
 - ☐ с уменьшающейся скоростью
 - ☐ с увеличивающейся скоростью
-

Sual: Как называется центральное внешнее колесо в планетарных механизмах? (Ўэки: 1)

- ☐ Опора
 - ☐ сателлит
 - ☐ водило
 - ☒ солнечное колесо
 - ☐ дифференциал
-

Sual: Как называются условия равномерного расположения соседних сателлитов в планетарных механизмах? (Ўэки: 1)

- ☐ Передача
 - ☒ Соседство
 - ☐ сборки
 - ☐ одинаковые оси
 - ☐ промежуточные
-

Sual: (Ўэки: 1)

Определите к.п.д. двух передаточных соединений механизмов,
если $\eta_1 = 0,8$; $\eta_2 = 0,75$?

- $\eta = 0,98$ ☐
 - $\eta = 1,2$ ☐
 - $\eta = 1,9$ ☐
 - $\eta = 0,6$ ☒
 - $\eta = 0,8$ ☐
-

Bölmə: #14#01

Suallardan	15
Maksimal faiz	15
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как называется угол между силой передающей движения толкателю и вектором скорости точки приложения этой силы в кулачковых механизмах? (Çəki: 1)

- ☐ передаточный
- ☒ угол давления
- ☐ угол зацепления
- ☐ фазовый
- ☐ профильный

Sual: Какая из формул является аналогом ускорения? (Çəki: 1)

- $w = \frac{d^2 s}{d\varphi^2}$ ☒
- $w = \frac{ds}{dt}$ ☐
- $w = \frac{d^2 v}{d\varphi^2}$ ☐
- $w = \frac{d\varepsilon}{dt}$ ☐
- $u = \frac{da}{d\varphi}$ ☐

Sual: Какая из формул является аналогом скорости? (Çəki: 1)

- $u = \frac{dv}{dt}$ ☐
- $u = \frac{da}{dt}$ ☐
- $u = \frac{ds}{d\varphi}$ ☒
- $u = \frac{d\omega}{dt}$ ☐
- $u = \frac{df}{d\varphi}$ ☐

Sual: Какие внутренние силовые факторы возникают в поперечном сечении растяжимого бруса. (Çəki: 1)

- ☒ нормальная сила
- ☐ поперечная сила
- ☐ изгибающий момент
- ☐ крутящий момент
- ☐ поперечные и нормальные силы

Sual: Какие внутренние силовые факторы возникают в поперечном сечении сжимаемого бруса. (Çəki: 1)

- ☒ нормальная сила
 - ☐ поперечная сила
 - ☐ изгибающий момент
 - ☐ крутящий момент
 - ☐ поперечные и нормальные силы
-

Sual: Какая из формул написана правильно для определения нормальных напряжений в поперечном сечении растяжимого бруса. (Ҷаќи: 1)

$$\sigma = \frac{P}{F} \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\sigma = P \cdot F \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \frac{P^2}{F} \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \frac{P}{F^2} \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \frac{P^2}{F^2} \quad \textcircled{}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения нормальных напряжений в поперечном сечении сжатого бруса. (Ҷаќи: 1)

$$\sigma = \frac{P}{F} \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\sigma = P \cdot F \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \frac{P^2}{F} \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \frac{P}{F^2} \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \frac{P^2}{F^2} \quad \textcircled{}$$

Sual: Какая из формул вращающий закон Гука при растяжение бруса написано правильно. (Ҷаќи: 1)

$$\sigma = \epsilon E \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\sigma = \epsilon^2 E \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \epsilon E^2 \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \epsilon^3 E \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \epsilon^2 E^2 \quad \textcircled{}$$

Sual: Какая из формул вращающий закон Гука при сжатии бруса написано правильно. (Ҷаќи: 1)

$$\sigma = \epsilon E \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\sigma = \epsilon^2 E \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \epsilon E^2 \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \epsilon^3 E \quad \textcircled{}$$

$$\sigma = \epsilon^2 E^2 \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для поперечной деформации в зависимости от продольной деформации. (Çәki: 1)

$$\epsilon_0 = -\mu \epsilon \quad \bullet$$

$$\epsilon_0 = \mu^2 \epsilon \quad \circ$$

$$\epsilon_0 = -\mu^2 \epsilon \quad \circ$$

$$\epsilon_0 = -\mu \epsilon^2 \quad \circ$$

$$\epsilon_0 = -\mu^2 \epsilon^2 \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения жесткости призматического бруса при растяжении. (Çәki: 1)

$$EF = \frac{Nl}{\Delta l} \quad \bullet$$

$$EF = \frac{N^2 l}{\Delta l} \quad \circ$$

$$EF = \frac{Nl^2}{\Delta l} \quad \circ$$

$$EF = \frac{Nl}{\Delta l^2} \quad \circ$$

$$EF = \frac{N^2 l^2}{\Delta l} \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения поперечного сечения бруса. (Çәki: 1)

$$F = \frac{N}{[\sigma]} \quad \bullet$$

$$F = \frac{N^2}{[\sigma]} \quad \circ$$

$$F = \frac{N}{[\sigma]^2} \quad \circ$$

$$F = \frac{N^3}{[\sigma]} \quad \circ$$

$$F = \frac{N^2}{[\sigma]^2} \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения нормальной силы в поперечном сечении бруса. (Çәki: 1)

$$N = F[\sigma] \quad \bullet$$

$$N = F^2[\sigma] \quad \circ$$

$$N = F[\sigma]^2 \quad \circ$$

$$N = F^3[\sigma] \quad \circ$$

$$N = F^2[\sigma]^2 \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения нормального напряжения в поперечном сечении бруса. (Çəki: 1)

$$\sigma = \frac{N}{F} \quad \bullet$$

$$\sigma = \frac{N^2}{F} \quad \circ$$

$$\sigma = \frac{N}{F^2} \quad \circ$$

$$\sigma = \frac{N}{F^3} \quad \circ$$

$$\sigma = \frac{N^2}{F^2} \quad \circ$$

Sual: С какого силового фактора из внутренних силовых факторов происходит чистый сдвиг, при появлении на перпендикулярных поверхностях. (Çəki: 1)

- ☒ поперечной силы
- ☐ нормальной силы
- ☐ изгибающих моментов
- ☐ крутящих моментов
- ☐ изгибающих и крутящих моментов

Bölmə: #14#02

Ad	#14#02
Suallardan	9
Maksimal faiz	9
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Какая формула является формулой аналога скорости? (Çəki: 1)

$$u = \frac{ds}{d\varphi} \quad \bullet$$

$$u = \frac{da}{dt} \quad \circ$$

$$u = \frac{dv}{dt} \quad \circ$$

$$u = \frac{d\omega}{dt} \quad \circ$$

$$u = \frac{da}{d\varphi} \quad \circ$$

Sual: Как в механизмах называется угол между движущей силой и вектором скорости точки приложения этой силы? (Çəki: 1)

- ☐ Перекрытие
- ☐ Зацепление
- ☐ Передача
- ☐ Скольжение

● Давление

Sual: Как называется диаграмма зависимости толкателя в кулачковых механизмах? (Җәкі: 1)

$$\frac{ds}{d\varphi}(\varphi)$$

- ☐ Ускорение
 - ☐ Аналог ускорения
 - ☐ Скорость
 - ☒ Аналог скорости
 - ☐ перемещение
-

Sual: Как называется диаграмма зависимости толкателя в кулачковых механизмах? (Җәкі: 1)

$$\frac{d^2s}{d\varphi^2}(\varphi)$$

- ☐ Ускорение
 - ☐ Аналог скорости
 - ☐ Скорость
 - ☒ Аналог ускорения
 - ☐ перемещение
-

Sual: Какая из формул написана правильно для определения жесткости призматического бруса при сжатии. (Җәкі: 1)

$$EF = \frac{Nl}{\Delta l} \quad \bullet$$

$$EF = \frac{N^2 l}{\Delta l} \quad \circ$$

$$EF = \frac{Nl^2}{\Delta l} \quad \circ$$

$$EF = \frac{Nl}{\Delta l^2} \quad \circ$$

$$EF = \frac{N^2 l^2}{\Delta l} \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения величину модуля упругости призматического бруса при растяжении. (Җәкі: 1)

$$E = \frac{\sigma}{\epsilon} \quad \bullet$$

$$E = \frac{\sigma^2}{\epsilon} \quad \circ$$

$$E = \frac{\sigma}{\epsilon^2} \quad \circ$$

$$E = \frac{\sigma^3}{\epsilon} \quad \circ$$

$$E = \frac{\sigma^2}{\epsilon^2} \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения величину модуля упругости призматического бруса при сжатии. (Җәкі: 1)

$$E = \frac{\sigma}{\varepsilon} \quad \odot$$

$$E = \frac{\sigma^2}{\varepsilon} \quad \circ$$

$$E = \frac{\sigma}{\varepsilon^2} \quad \circ$$

$$E = \frac{\sigma^3}{\varepsilon} \quad \circ$$

$$E = \frac{\sigma^2}{\varepsilon^2} \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения допускаемых напряжений при растяжении. (Çəki: 1)

$$[\sigma_d] = \frac{\sigma_{M.d}}{k_M} \quad \odot$$

$$[\sigma_d] = \frac{\sigma_{M.d}^3}{k_M^2} \quad \circ$$

$$[\sigma_d] = \frac{\sigma_{M.d}}{k_M^2} \quad \circ$$

$$[\sigma_d] = \frac{\sigma_{M.d}}{k_M^3} \quad \circ$$

$$[\sigma_d] = \frac{\sigma_{M.d}}{k_M^2} \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения допускаемых напряжений при растяжении. (Çəki: 1)

$$[\sigma_s] = \frac{\sigma_{M.s}}{k_M} \quad \odot$$

$$[\sigma_s] = \frac{\sigma_{M.s}^3}{k_M} \quad \circ$$

$$[\sigma_s] = \frac{\sigma_{M.s}}{k_M^2} \quad \circ$$

$$[\sigma_s] = \frac{\sigma_{M.s}}{k_M^3} \quad \circ$$

$$[\sigma_s] = \frac{\sigma_{M.s}^3}{k_M^2} \quad \circ$$

BÖLMƏ: #16#01

Ad	#16#01
Suallardan	6
Maksimal faiz	6
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как называется звено, передающее движение? (Ќәкі: 1)

- ☐ выходное звено
 - ☐ ведомое звено
 - ☐ начальное звено
 - ☒ входное звено
 - ☐ ведущее звено
-

Sual: По какой закономерности изменяется эпюра поперечных сил при нагружении консольной балки распределенной нагрузкой с постоянной интенсивностью (Ќәкі: 1)

- ☐ линейному
 - ☐ гипербола
 - ☒ парабола
 - ☐ эллипс
 - ☐ круг
-

Sual: Какая из формул написана правильно для условия прочности при чистом изгибе. (Ќәкі: 1)

$\frac{M}{W} \leq [\sigma]$ ☒

$\frac{M^2}{W} \leq [\sigma]$ ☐

$\frac{M}{W^2} \leq [\sigma]$ ☐

$\frac{M^2}{W^2} \leq [\sigma]$ ☐

$\frac{M^3}{W} \leq [\sigma]$ ☐

Sual: Как называется система твердых тел, предназначенных для передачи движения другим твердым телам? (Ќәкі: 1)

- ☒ механизм
 - ☐ машина
 - ☐ кинематическая пара
 - ☐ кинематическая последовательность
 - ☐ кинематическое соединение
-

Sual: Какая из формул написана правильно выражающая момент сопротивления относительно нейтральных осей. (Ќәкі: 1)

$W_1 = \frac{J_y}{h_1}$ ☒

$W_1 = \frac{J_y^2}{h_1}$ ☐

$W_1 = \frac{J_y^3}{h_1}$ ☐

$W_1 = \frac{J_y}{h_1^3}$ ☐

$$W_1 = \frac{J_y^2}{h_1^2} \quad \bigcirc$$

Sual: Как называется машина, превращающая механическую энергию в любой вид энергии? (Çəki: 1)

- ☐ транспортная машина
- ☐ технологическая машина
- ☐ машина двигатель
- ☒ машина генератор
- ☐ информационная машина

BÖLMƏ: #17#01

Ad	#17#01
Suallardan	16
Maksimal faiz	16
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	2 %

Sual: Как называется определение свойств механизма по заданной его структурной схеме? (Çəki: 1)

- ☐ Синтез механизма
- ☒ Анализ механизма
- ☐ Кинематика механизма
- ☐ Структура механизма
- ☐ Динамика механизма

Sual: Как называется машина, изменяющая форму, размер и свойства материалов? (Çəki: 1)

- ☐ транспортная машина
- ☒ технологическая машина
- ☐ машина двигатель
- ☐ машина генератор
- ☐ информационная машина

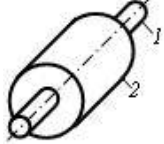
Sual: Как называется звено, совершающее требуемый закон движения? (Çəki: 1)

- ☒ выходное звено
- ☐ ведомое звено
- ☐ начальное звено
- ☐ входное звено
- ☐ ведущее звено

Sual: Как называется соединение двух соприкасающихся звонков, позволяющих их отношений к их движению? (Çəki: 1)

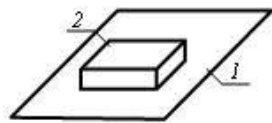
- ☐ механизм
- ☐ машина
- ☒ кинематическая пара
- ☐ кинематическая последовательность
- ☐ Кинематическое соединение

Sual: Сколько кинематических пар показано в схеме? (Җәки: 1)



- ☐ 1
☒ 2
☐ 3
☐ 4
☐ 5

Sual: Сколько кинематических пар показано в схеме? (Җәки: 1)



- ☐ 1
☐ 2
☒ 3
☐ 4
☐ 5

Sual: Какое из формул написано правильно для определения времени для одного полного цикла, когда полный кинематический цикл состоит из четырех фаз? (Җәки: 1)

- $T_{ts} = t_1 + t_2 + t_3 + t_4$ ☒
 $T_{ts} = t_1 - t_2 + t_3 + t_4$ ☐
 $T_{ts} = t_1 + t_2 - t_3 + t_4$ ☐
 $T_{ts} = t_1 + t_2 + t_3 - t_4$ ☐
 $T_{ts} = t_1 - t_2 + t_3 - t_4$ ☐

Sual: Какое из формул написано правильно для определения величину угла в одном полном цикле, когда полный кинематический цикл состоит из четырех фаз? (Җәки: 1)

- $2\pi = \varphi_1 + \varphi_2 + \varphi_3 + \varphi_4$ ☒
 $2\pi = \varphi_1^2 + \varphi_2 + \varphi_3 + \varphi_4$ ☐
 $2\pi = \varphi_1 - \varphi_2 + \varphi_3 + \varphi_4$ ☐
 $2\pi = \varphi_1 + \varphi_2 - \varphi_3 + \varphi_4$ ☐
 $2\pi = \varphi_1 + \varphi_2 + \varphi_3 - \varphi_4$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения допускаемой силы на одной заклепку при односрезном заклепочном соединении? (Җәки: 1)

- $P_1 = \frac{\pi d^2}{4} [\tau]_{kas}$ ☒
 $P_1 = \frac{\pi^2 d^2}{4} [\tau]_{kas}$ ☐
 $P_1 = \frac{\pi^2 d}{4} [\tau]_{kas}$ ☐
 $P_1 = \frac{\pi d}{4} [\tau]_{kas}$ ☐

$$P_1 = \frac{\pi d^2}{4} [t]^2 \quad \text{кас}$$

Sual: Как называется система звеньев соединяющих между собой кинематическими парами? (Ҷаби: 1)

- ☐ механизм
- ☐ машина
- ☐ кинематическая пара
- ☒ кинематическая последовательность
- ☐ Кинематическое соединение

Sual: Сколько степеней свободы имеет кинематическая пара первого класса? (Ҷаби: 1)

- ☒ W=5
- ☐ W=3
- ☐ W=1
- ☐ W=4
- ☐ W=2

Sual: Сколько степеней свободы имеет кинематическая пара второго класса? (Ҷаби: 1)

- ☒ W=4
- ☐ W=1
- ☐ W=3
- ☐ W=5
- ☐ W=2

Sual: Сколько степеней свободы имеет кинематическая пара третьего класса? (Ҷаби: 1)

- ☒ W=3
- ☐ W=1
- ☐ W=4
- ☐ W=5
- ☐ W=2

Sual: Сколько степеней свободы имеет кинематическая пара четвертого класса? (Ҷаби: 1)

- ☒ W=2
- ☐ W=4
- ☐ W=3
- ☐ W=5
- ☐ W=1

Sual: Сколько степеней свободы имеет кинематическая пара пятого класса? (Ҷаби: 1)

- ☒ W=1
- ☐ W=5
- ☐ W=3
- ☐ W=4
- ☐ W=2

Sual: Какая из формул написана правильно для определения степени свободы механизмов. (Ҷаби: 1)

- ☒ W= 3n-2P5- P4
- ☐ W= 3n+2P5- P4

- ☐ $W = 3n - 2P_5 + P_4$
- ☐ $W = 3n + 2P_5 + P_4$
- ☐ $W = 3n - P_5 - 2P_4$

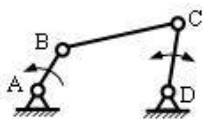
BÖLMƏ: #17#02

Ad	#17#02
Suallardan	10
Maksimal faiz	10
Sualları qarışdırmaq	☐
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как называется проектирование схемы механизма по заданным его свойствам? (Çəki: 1)

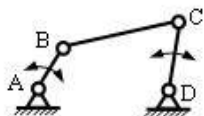
- ☒ Синтез механизма
- ☐ Анализ механизма
- ☐ Кинематика механизма
- ☐ Структура механизма
- ☐ Динамика механизма

Sual: Как называется этот механизм (Çəki: 1)



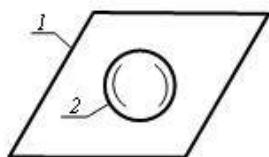
- ☒ кривошинно-метричный
- ☐ двухкривошинный
- ☐ двухметричный
- ☐ кривошинно-ползучий
- ☐ кулисный

Sual: Как называется этот механизм? (Çəki: 1)



- ☐ кривошинно-метричный
- ☐ двухкривошинный
- ☒ двухметричный
- ☐ кривошинно-ползучий
- ☐ кулисный

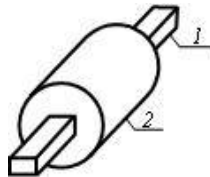
Sual: Сколько кинематических пар показано в схеме? (Çəki: 1)



- ☐ 1
- ☐ 2

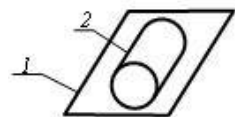
- ☐ 3
☐ 4
☒ 5
-

Sual: Сколько кинематических пар показано в схеме? (Ҷаби: 1)



- ☒ 1
☐ 2
☐ 3
☐ 4
☐ 5
-

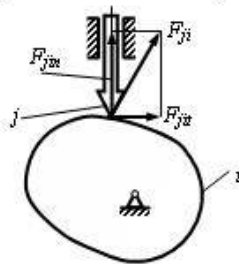
Sual: Сколько кинематических пар показано в схеме? (Ҷаби: 1)



- ☐ 1
☐ 2
☐ 3
☒ 4
☐ 5
-

Sual: (Ҷаби: 1)

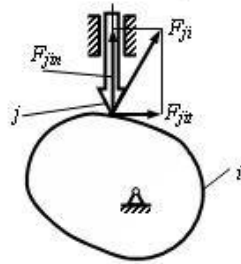
Чему равен угол давления ν в кулачковом механизме, если $F_{ji} = \frac{\sqrt{2}}{2} F_{ji}$?



- ☐ 0°
☐ 30°
☒ 45°
☐ 60°
☐ 90°
-

Sual: (Ҷаби: 1)

Чему равен угол давления ν в кулачковом механизме, если $F_{ji} = \frac{\sqrt{3}}{2} F_{ij}$?



- ☐ 0°
- ☐ 30°
- ☐ 45°
- ☒ 60°
- ☐ 90°

Sual: Какая из формул написана правильно для определения степени свободы механизмов. (Çəki: 1)

- ☒ $W = 6n - 5P_5 - 4P_4 - 3P_3 - 2P_2 - P_1$
- ☐ $W = 6n - 5P_5 + 4P_4 - 3P_3 - 2P_2 - P_1$
- ☐ $W = 6n - 5P_5 - 4P_4 + 3P_3 - 2P_2 - P_1$
- ☐ $W = 6n - 5P_5 - 4P_4 - 3P_3 + 2P_2 - P_1$
- ☐ $W = 6n - 5P_5 - 4P_4 - 3P_3 - 2P_2 + P_1$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения степени свободы механизмов с открытыми кинематическими цепями. (Çəki: 1)

- ☒ $W = P_5 + 2P_4 + 3P_3 + 4P_2 + 5P_1$
- ☐ $W = P_5 - 2P_4 + 3P_3 + 4P_2 + 5P_1$
- ☐ $W = P_5 + 2P_4 - 2P_3 + 4P_2 + 5P_1$
- ☐ $W = P_5 + 2P_4 + 2P_3 - 4P_2 + 5P_1$
- ☐ $W = P_5 + 2P_4 + 2P_3 + 4P_2 - 5P_1$

BÖLMƏ: #17#03

Ad	#17#03
Suallardan	45
Maksimal faiz	45
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	2 %

Sual: Как называется устройство, которое совершает механическое движение при выполнении производственной работы? (Çəki: 1)

- ☐ механизм
- ☒ машина
- ☐ кинематическая пара
- ☐ кинематическая последовательность
- ☐ кинематическое соединение

Sual: Как называется этот механизм? (Çəki: 1)



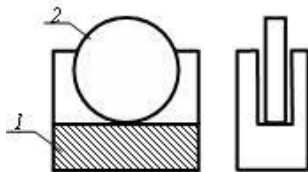
- ☐ кривошинно-метричный
- ☐ двухкривошинный
- ☐ двухметричный
- ☐ кулисный
- ☒ кривошинно-ползучий

Sual: Сколько кинематических пар показано в схеме? (Җәкі: 1)



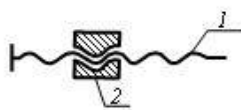
- ☐ 1
- ☐ 2
- ☒ 3
- ☐ 4
- ☐ 5

Sual: Сколько кинематических пар показано в схеме? (Җәкі: 1)



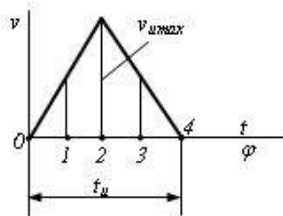
- ☐ 1
- ☒ 2
- ☐ 3
- ☐ 4
- ☐ 5

Sual: Условное обозначение какой кинематической пары показано в схеме? (Җәкі: 1)



- ☐ одностепенное поступательное
- ☐ одностепенное вращательное
- ☒ одностепенное винтовое
- ☐ двухстепенное цилиндрическое
- ☐ трехстепенное сферическое

Sual: Чему равно перемещение s в положении "0" толкателя кулачкового механизма? (Җәкі: 1)



☒ 0

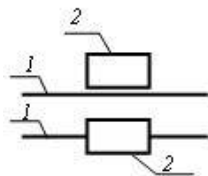
☐ $\frac{1}{16} v_{ymax} \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{4} v_{ymax} \cdot t_u$

☐ $\frac{7}{16} v_{ymax} \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{2} v_{ymax} \cdot t_u$

Sual: Условное обозначение какой кинематической пары показано в схеме? (Ќәкі: 1)



☒ одностепенное поступательное

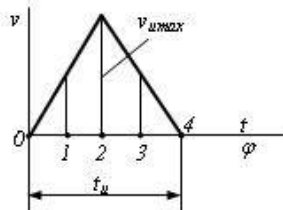
☐ одностепенное вращательное

☐ одностепенное винтовое

☐ двухстепенное цилиндрическое

☐ трехстепенное сферическое

Sual: Чему равно перемещение s в положении "2" толкателя кулачкового механизма? (Ќәкі: 1)



☐ 0

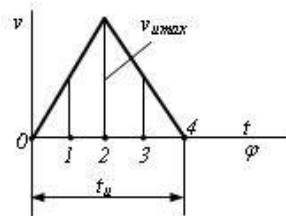
☐ $\frac{1}{16} v_{ymax} \cdot t_u$

☒ $\frac{1}{4} v_{ymax} \cdot t_u$

☐ $\frac{7}{16} v_{ymax} \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{2} v_{ymax} \cdot t_u$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "4" толкателя кулачкового механизма? (Ќәкі: 1)



☐ 0

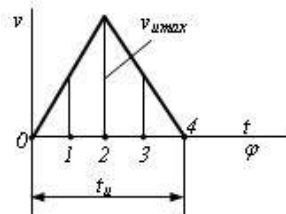
☐ $\frac{1}{16} v_{u \max} \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{4} v_{u \max} \cdot t_u$

☐ $\frac{7}{16} v_{u \max} \cdot t_u$

☒ $\frac{1}{2} v_{u \max} \cdot t_u$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "1" толкателя кулачкового механизма? (Ќәкі: 1)



☐ 0

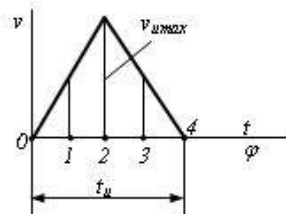
☒ $\frac{1}{16} v_{u \max} \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{4} v_{u \max} \cdot t_u$

☐ $\frac{7}{16} v_{u \max} \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{2} v_{u \max} \cdot t_u$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "3" толкателя кулачкового механизма? (Ќәкі: 1)



☐ 0

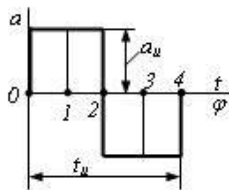
☐ $\frac{1}{16} v_{u \max} \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{4} v_{u \max} \cdot t_u$

☒ $\frac{7}{16} v_{u \max} \cdot t_u$

$$\frac{l}{2} \gamma_{u\max} \cdot t_u \quad \text{○}$$

Sual: Чему равна скорость v в положении "0" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



● 0

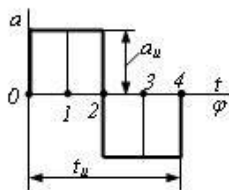
$$\frac{l}{6} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$\frac{l}{4} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$\frac{l}{2} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

Sual: Чему равна скорость v в положении "1" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



○ 0

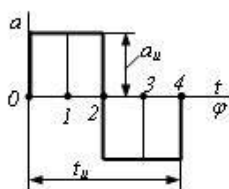
$$\frac{l}{6} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$\frac{l}{4} a_u \cdot t_u \quad \text{●}$$

$$\frac{l}{2} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

Sual: Чему равна скорость v в положении "3" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



○ 0

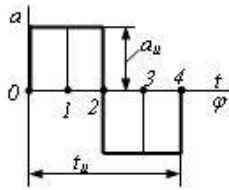
$$\frac{l}{6} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$\frac{l}{4} a_u \cdot t_u \quad \text{●}$$

$$\frac{l}{2} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

Sual: Чему равна скорость v в положении "2" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



$$\text{○ } 0$$

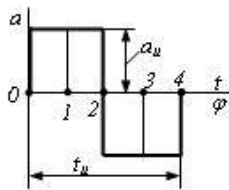
$$\frac{1}{6} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$\frac{1}{4} a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

$$\frac{1}{2} a_u \cdot t_u \quad \text{●}$$

$$a_u \cdot t_u \quad \text{○}$$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "1" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



$$\text{○ } 0$$

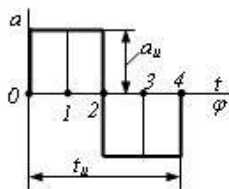
$$\frac{1}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{●}$$

$$\frac{1}{8} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{7}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{1}{4} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "3" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



$$\text{○ } 0$$

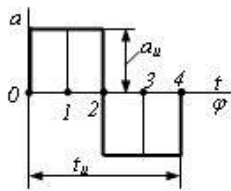
$$\frac{1}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{1}{8} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{7}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{●}$$

$$\frac{1}{4} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "0" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



● 0

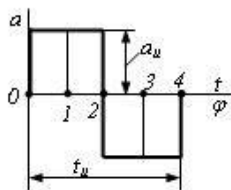
$$\frac{1}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{1}{8} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{7}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{1}{4} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "4" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



○ 0

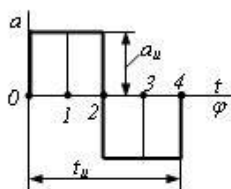
$$\frac{1}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{1}{8} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{7}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{1}{4} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{●}$$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "2" толкателя кулачкового механизма? (Їәкі: 1)



○ 0

$$\frac{1}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

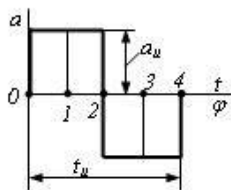
$$\frac{1}{8} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{●}$$

$$\frac{7}{32} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

$$32 \text{ " "}$$

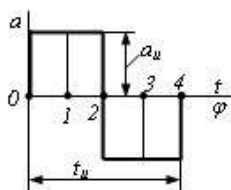
$$\frac{1}{4} a_u \cdot t_u^2 \quad \text{○}$$

Sual: В каком положении толкатель имеет максимальную скорость? (Җәкі: 1)



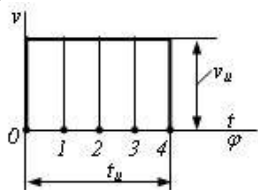
- ☐ 0
☐ 1
☐ 1 и 3
☐ 4
☒ 2

Sual: В каком положении толкатель имеет максимальное перемещение? (Җәкі: 1)



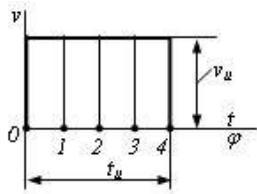
- ☐ 0
☐ 1
☐ 1 и 3
☒ 4
☐ 2

Sual: Чему равно перемещение s в положении "1" толкателя кулачкового механизма? (Җәкі: 1)



- ☐ 0
☒ $\frac{1}{4} v_u \cdot t_u$
☐ $\frac{1}{2} v_u \cdot t_u$
☐ $\frac{3}{4} v_u \cdot t_u$
☐ $v_u \cdot t_u$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "3" толкателя кулачкового механизма? (Җәкі: 1)



☐ 0

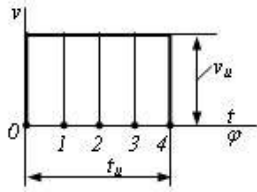
☐ $\frac{1}{4} v_u \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{2} v_u \cdot t_u$

☒ $\frac{3}{4} v_u \cdot t_u$

☐ $v_u \cdot t_u$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "0" толкателя кулачкового механизма? (Ҷаби: 1)



☒ 0

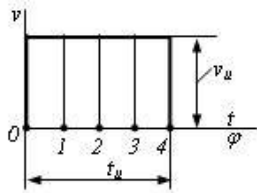
☐ $\frac{1}{4} v_u \cdot t_u$

☐ $\frac{1}{2} v_u \cdot t_u$

☐ $\frac{3}{4} v_u \cdot t_u$

☐ $v_u \cdot t_u$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "2" толкателя кулачкового механизма? (Ҷаби: 1)



☐ 0

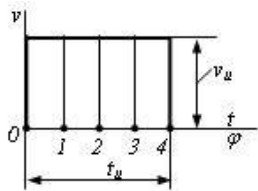
☐ $\frac{1}{4} v_u \cdot t_u$

☒ $\frac{1}{2} v_u \cdot t_u$

☐ $\frac{3}{4} v_u \cdot t_u$

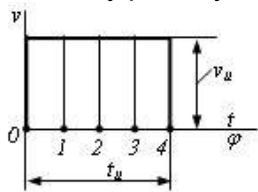
☐ $v_u \cdot t_u$

Sual: Чему равно перемещение s в положении "4" толкателя кулачкового механизма? (Ҷаби: 1)



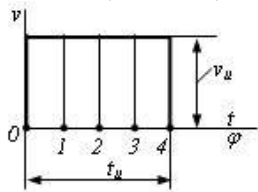
- ☐ 0
- ☐ $\frac{1}{4} v_u \cdot t_u$
- ☐ $\frac{1}{2} v_u \cdot t_u$
- ☐ $\frac{3}{4} v_u \cdot t_u$
- ☒ $v_u \cdot t_u$

Sual: Чему равно ускорение а в положении "0" толкателя кулачкового механизма? (Ќәкі: 1)



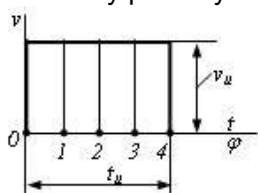
- ☐ 0
- ☒ $+\infty$
- ☐ $\frac{1}{2} v_u \cdot t_u$
- ☐ $-\infty$
- ☐ $v_u \cdot t_u$

Sual: Чему равно ускорение а в положении "4" толкателя кулачкового механизма? (Ќәкі: 1)



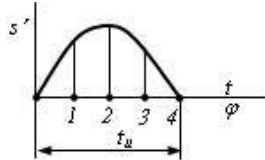
- ☐ 0
- ☐ $+\infty$
- ☐ $\frac{1}{2} v_u \cdot t_u$
- ☒ $-\infty$
- ☐ $v_u \cdot t_u$

Sual: Чему равно ускорение а в положении "2" толкателя кулачкового механизма? (Ќәкі: 1)



- ☒ 0
- ☐ $+\infty$
- ☐ $\frac{1}{2}v_u \cdot t_u$
- ☐ $-\infty$
- ☐ $v_u \cdot t_u$

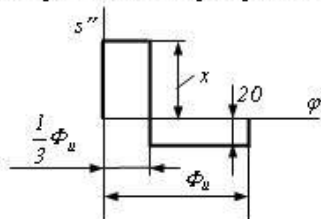
Sual: В каком положении толкатель имеет нулевое ускорение? (Çəki: 1)



- ☐ 0
- ☐ 1
- ☐ 0 и 4
- ☒ 2
- ☐ 1 и 3

Sual: (Çəki: 1)

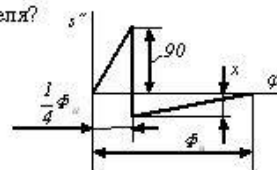
Чему равен x в диаграмме аналога ускорения $s''(\varphi)$ толкателя?



- ☒ 40
- ☐ 30
- ☐ 20
- ☐ 60
- ☐ 80

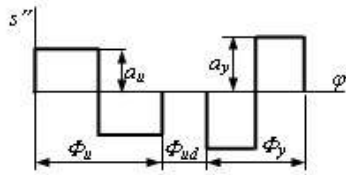
Sual: (Çəki: 1)

Чему равен x в диаграмме аналога ускорения $s''(\varphi)$ толкателя?



- ☒ 40
- ☐ 30
- ☐ 20
- ☐ 60
- ☐ 80

Sual: Какое условие должно быть удовлетворено в конце приближения для обеспечения нулевого назначения в диаграмме перемещения толкателя? (Çəki: 1)



$$\frac{a_u}{a_y} = \frac{\phi_u}{\phi_y} \quad \text{○}$$

$$\frac{a_u}{a_y} = \frac{\phi_u}{\phi_y} \quad \text{○}$$

$$\frac{a_u}{a_y} = \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{\phi_y}{\phi_u} \right)^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{a_u}{a_y} = \frac{\phi_y}{\phi_u} \quad \text{○}$$

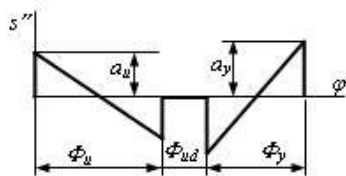
$$\frac{a_u}{a_y} = \frac{\phi_y}{\phi_u} \quad \text{○}$$

$$\frac{a_u}{a_y} = \left(\frac{\phi_y}{\phi_u} \right)^2 \quad \text{●}$$

$$\frac{a_u}{\phi_y} = \frac{a_y}{\phi_u} \quad \text{○}$$

$$\frac{a_u}{\phi_y} = \frac{a_y}{\phi_u} \quad \text{○}$$

Sual: Какое условие должно быть удовлетворено в конце приближения для обеспечения нулевого назначения в диаграмме перемещения толкателя? (Җәки: 1)



$$\frac{a_u}{a_y} = \left(\frac{\phi_y}{\phi_u} \right)^2 \quad \text{●}$$

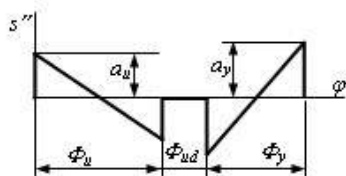
$$\frac{a_u}{a_y} = \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{\phi_y}{\phi_u} \right)^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{a_u}{a_y} = \frac{1}{4} \cdot \left(\frac{\phi_y}{\phi_u} \right)^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{a_u}{a_y} = \left(\frac{\phi_u}{\phi_y} \right)^2 \quad \text{○}$$

$$\frac{a_u}{a_y} = \frac{1}{4} \cdot \left(\frac{\phi_u}{\phi_y} \right)^2 \quad \text{○}$$

Sual: Чему должно равняться x в диаграмме перемещения толкателя в конце приближения для обеспечения нулевого назначения? (Җәки: 1)



$$\text{○ } 110 \text{ mm}$$

$$\text{○ } 100 \text{ mm}$$

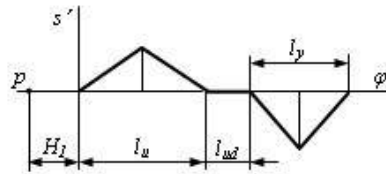
$$\text{○ } 90 \text{ mm}$$

$$\text{● } 80 \text{ mm}$$

$$\text{○ } 60 \text{ mm}$$

Sual: (Çəki: 1)

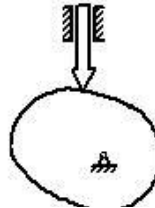
Чему должно равняться расстояние полюса H_I при графическом методе интегрирования для обеспечения единого масштаба диаграммы аналогов перемещения и скорости?



- μ_φ ☐
- $\frac{1}{\mu_\varphi}$ ☒
- μ_φ^2 ☐
- $\frac{1}{\mu_\varphi^2}$ ☐
- $\frac{l_u + l_y}{2}$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

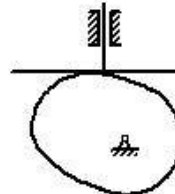
Из какого условия определяется минимальный радиус кулачка r_{min} при таком кулачковом механизме? (ν - угол давления)



- $v_{max} > v_b$ ☐
- $r_{min} + s > -(s'')$ ☐
- $v_{max} < v_b$ ☒
- $r_{min} + s > s'$ ☐
- $r_{min} + s > s''$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

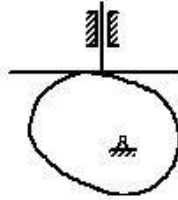
Из какого условия определяется минимальный радиус кулачка r_{min} при таком кулачковом механизме?



- $r_{min} + s > -(s'')$ ☒
- $r_{min} - s > -(s'')$ ☐
- $r_{min} + s > s''$ ☐
- $r_{min} + s > s'$ ☐
- $r_{min} + s > -(s')$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

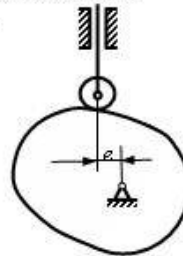
Чему равно значение угла давления ν этого кулачкового механизма?



- 90° ☐
 0° ☒
 30° ☐
 45° ☐
 60° ☐

Sual: (Çəki: 1)

По какой формуле определяется угол давления ν ? (s_0 – расстояние в вертикальном направлении между центром ролика толкателя в нижнем положении и осью вращения кулачка, s – перемещение толкателя).

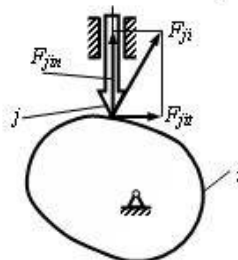


- $\operatorname{tg} \nu = \frac{s'}{s_0 + s}$ ☐
 $\operatorname{tg} \nu = \frac{s' + e}{s_0}$ ☐
 $\operatorname{tg} \nu = \frac{s' - e}{s_0}$ ☐
 $\operatorname{tg} \nu = \frac{s' - e}{s_0 + s}$ ☒
 $\operatorname{tg} \nu = \frac{s'}{s_0 - s}$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

Чему равен угол давления ν в кулачковом механизме, если $F_{ji} = 100 \text{ N}$ ν ?

$F_{ji} = 50 \text{ N}$?

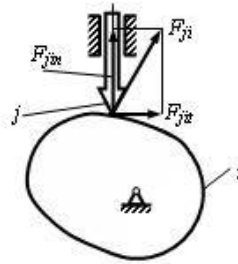


- 0° ☐
 30° ☒
 45° ☐
 60° ☐
 90° ☐

Sual: (Çəki: 1)

Чему равен угол давления ν в кулачковом механизме, если $F_{ji} = 100 \text{ N}$ и?

$F_{ij} = 0$?

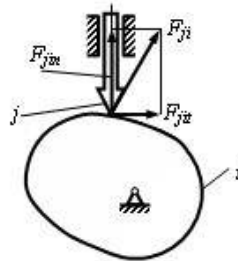


- ☒ 0°
☐ 30°
☐ 45°
☐ 60°
☐ 90°

Sual: (Çəki: 1)

Чему равен угол давления ν в кулачковом механизме, если $F_{ji} = 100 \text{ N}$ и?

$F_{ij} = 100 \text{ N}$?



- ☐ 0°
☐ 30°
☐ 45°
☐ 60°
☒ 90°

Sual: Какое из выражений написано правильно для определения угловой скорости звена при известной частоте вращения звена n . (Çəki: 1)

- ☒ $\omega = \frac{\pi n}{30} \text{ s}^{-1}$
☐ $\omega = \frac{\pi^2 n}{30} \text{ s}^{-1}$
☐ $\omega = \frac{\pi n^2}{30} \text{ s}^{-1}$
☐ $\omega = \frac{\pi^2 n^2}{30} \text{ s}^{-1}$
☐ $\omega = \frac{30}{\pi n} \text{ s}^{-1}$

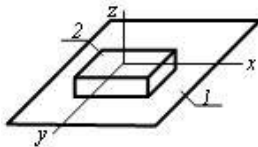
BÖLMƏ: #18#01

Ad	#18#01
Suallardan	16
Maksimal faiz	16
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	2 %

Sual: Как называется машина, превращающая любой вид энергии в механическую энергию?
(Җәки: 1)

- ☐ транспортная машина
 - ☐ технологическая машина
 - ☒ машина двигатель
 - ☐ машина генератор
 - ☐ информационная машина
-

Sual: Какое относительное движение звеньев возможно в указанной кинематической паре?
(Җәки: 1)



- ☐ поступательное вдоль оси z
 - ☐ поступательное вдоль осей x и z
 - ☐ поступательное вдоль оси z, вращательное вокруг оси z
 - ☒ поступательное вдоль осей x и y, вращательное вокруг оси z
 - ☐ поступательное вдоль оси x, вращательное вокруг оси x
-

Sual: Какое из соотношений выражающий основной теоремы зацепления написано правильно. (Җәки: 1)

- $i_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \frac{R_2}{R_1}$ ☒
 - $i_{12} = \frac{\omega_1^2}{\omega_2} = \frac{R_2}{R_1}$ ☐
 - $i_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2^2} = \frac{R_2}{R_1}$ ☐
 - $i_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \frac{R_2^2}{R_1}$ ☐
 - $i_{12} = \frac{\omega_1^2}{\omega_2^2} = \frac{R_2}{R_1}$ ☐
-

Sual: Какое из формул написано правильно для определения межосевого расстояния зубчатого зацепления. (Җәки: 1)

- $a = 0,5 m (z_1 + z_2)$ ☒
 - $a = m (z_1 + z_2)$ ☐
 - $a = 0,5 m^2 (z_1 + z_2)$ ☐
 - $a = 0,5 m (z_1^2 + z_2)$ ☐
 - $a = 0,5 m (z_1^2 + z_2^2)$ ☐
-

Sual: Какое из формул написано правильно для определения диаметр длительной окружности. (Җәки: 1)

- $d_1 = m z_1$ ☒
- $d_1 = m^2 z_1$ ☐
- $d_1 = m z_1^2$ ☐

$$d_1 = m^2 z_1^2 \quad \textcircled{\bullet}$$

$$d_1 = m : z_1 \quad \textcircled{\circ}$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения требуемое число заклепок при односрезном заклепочном соединении. (Җәки: 1)

$$z = \frac{P}{\frac{\pi d^2}{4} [\tau]_{kes}} \quad \textcircled{\bullet}$$

$$z = \frac{P^2}{\frac{\pi d^2}{4} [\tau]_{kes}} \quad \textcircled{\circ}$$

$$z = \frac{P}{\frac{\pi d}{4} [\tau]_{kes}} \quad \textcircled{\circ}$$

$$z = \frac{P}{\frac{\pi^2 d^2}{4} [\tau]_{kes}} \quad \textcircled{\circ}$$

$$z = \frac{P}{\frac{\pi^2 d}{4} [\tau]_{kes}} \quad \textcircled{\circ}$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения передаточного отношения фрикционных передач с гладкими цилиндрическими катками. (Җәки: 1)

$$u = \frac{D_2}{D_1(1-\varepsilon)} \quad \textcircled{\bullet}$$

$$u = \frac{D_2^2}{D_1(1-\varepsilon)} \quad \textcircled{\circ}$$

$$u = \frac{D_2}{D_1^2(1-\varepsilon)} \quad \textcircled{\circ}$$

$$u = \frac{D_2^2}{D_1^2(1-\varepsilon)} \quad \textcircled{\circ}$$

$$u = \frac{D_2}{D_1(1-\varepsilon^2)} \quad \textcircled{\circ}$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения ведущего катка фрикционный передач при известном межосевом расстоянии и передаточном числе. (Җәки: 1)

$$D_1 = \frac{2a}{1+u} \quad \textcircled{\bullet}$$

$$D_1 = \frac{2a^2}{1+u} \quad \textcircled{\circ}$$

$$D_1 = \frac{2a}{1+u^2} \quad \textcircled{\circ}$$

$$D_1 = \frac{2a^2}{1+u^2} \quad \textcircled{\circ}$$

$$D_1 = \frac{a}{1+u} \quad \textcircled{\circ}$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения диаметра длительной окружности цилиндрического зубчатого колеса. (Ҷаки: 1)

$$d_w = mz \quad \bullet$$

$$d_w = m^2 z \quad \circ$$

$$d_w = m \cdot z^2 \quad \circ$$

$$d_w = m : z \quad \circ$$

$$d_w = m^2 z^2 \quad \circ$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения радиуса кривизны эволюнт зубьев в точке контакта цилиндрической зубчатой передачей. (Ҷаки: 1)

$$\frac{1}{\rho_g} = \frac{1}{\rho_1} \pm \frac{1}{\rho_2} \quad \bullet$$

$$\frac{1}{\rho_g} = \frac{1}{\rho_1^2} \pm \frac{1}{\rho_2} \quad \circ$$

$$\frac{1}{\rho_g} = \frac{1}{\rho_1} \pm \frac{1}{\rho_2^2} \quad \circ$$

$$\frac{1}{\rho_g} = \frac{1}{\rho_1^2} \pm \frac{1}{\rho_2^2} \quad \circ$$

$$\frac{1}{\rho_g^2} = \frac{1}{\rho_1} \pm \frac{1}{\rho_2} \quad \circ$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения радиальной силы на цилиндрической косозубой передаче. (Ҷаки: 1)

$$F_r = F_n \operatorname{tg} \alpha \quad \bullet$$

$$F_r = F_t \operatorname{tg} \alpha \quad \circ$$

$$F_r = F_n^2 \operatorname{tg} \alpha \quad \circ$$

$$F_r = F_n \operatorname{tg}^2 \alpha \quad \circ$$

$$F_r = F_n^2 \operatorname{tg} \alpha \quad \circ$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения осевой силы на цилиндрической косозубой передаче. (Ҷаки: 1)

$$F_a = F_t \operatorname{tg} \beta \quad \bullet$$

$$F_a = F_n \operatorname{tg} \beta \quad \circ$$

$$F_a = F_t^2 \operatorname{tg} \beta \quad \circ$$

$$F_a = F_t \operatorname{tg}^2 \beta \quad \circ$$

$$F_a = F_t^2 \operatorname{tg}^2 \beta \quad \circ$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения длительного диаметра червяка. (Ҷаки: 1)

$$d_1 = m \cdot q \quad \bullet$$

$$d_1 = m^2 \cdot q \quad \circ$$

$$d_1 = m \cdot q^2 \quad \circ$$

$$d_1 = m : q \quad \circ$$

$$d_1 = m^2 \cdot q^2 \quad \circ$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения диаметр вершин червяка. (Çəki: 1)

$d_{a1} = m \cdot (q + 2)$ ☒

$d_{a1} = m \cdot (q - 2)$ ☐

$d_{a1} = m^2 \cdot (q + 2)$ ☐

$d_{a1} = m \cdot (q^2 + 2)$ ☐

$d_{a1} = m^2 \cdot (q + 2)$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения касательного ускорения точки A, при вращении звена относительно неподвижной точки O. (Çəki: 1)

$a_A^t = \varepsilon \cdot \ell_{OA}$ ☒

$a_A^t = \varepsilon^2 \cdot \ell_{OA}$ ☐

$a_A^t = \varepsilon^3 \cdot \ell_{OA}$ ☐

$a_A^t = \varepsilon \cdot \ell_{OA}^2$ ☐

$a_A^t = \omega \cdot \ell_{OA}^2$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения нормального ускорения любой точки звена при вращении его относительно неподвижной точки. (Çəki: 1)

$a_A^n = \omega^2 \ell_{OA}$ ☒

$a_A^n = \omega \ell_{OA}$ ☐

$a_A^n = \omega \ell_{OA}^2$ ☐

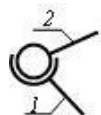
$a_A^n = \omega^3 \ell_{OA}$ ☐

$a_A^n = \varepsilon \cdot \ell_{OA}$ ☐

BÖLMƏ: #18#02

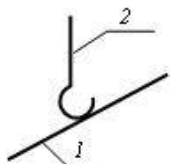
Ad	#18#02
Suallardan	19
Maksimal faiz	19
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	2 %

Sual: Условное обозначение какой кинематической пары показано в схеме? (Çəki: 1)



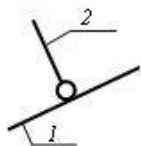
- ☐ одностепенное поступательное
- ☐ одностепенное вращательное
- ☐ одностепенное винтовое
- ☐ двухстепенное цилиндрическое
- ☒ трехстепенное сферическое

Sual: Условное обозначение какой кинематической пары показано в схеме? (Çəki: 1)



- ☐ одноступенное вращательное
- ☐ двухступенное цилиндрическое
- ☒ четырехступенное цилиндрическое
- ☐ трехступенное сферическое
- ☐ пятиступенное сферическое

Sual: Условное обозначение какой кинематической пары показано в схеме? (Җәки: 1)

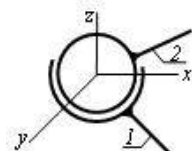


- ☐ одноступенное вращательное
- ☐ двухступенное цилиндрическое
- ☐ четырехступенное цилиндрическое
- ☐ трехступенное сферическое
- ☒ пятиступенное сферическое

Sual: Как называется звено, совершающее полный оборот в рычажном механизме? (Җәки: 1)

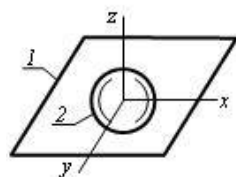
- ☒ кривошит
- ☐ коромысло
- ☐ ползун
- ☐ движущее плечо
- ☐ кулис

Sual: Какое относительное движение звеньев возможно в указанной кинематической паре? (Җәки: 1)



- ☐ поступательное вдоль оси z и y, вращательное вокруг осей x, y и z
- ☒ вращательное вокруг осей x, y и z
- ☐ поступательное вдоль осей x и y, вращательное вокруг оси z
- ☐ поступательное вдоль осей x и y, вращательное вокруг осей y и z
- ☐ поступательное вдоль оси x, вращательное вокруг оси z

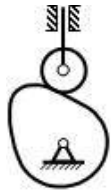
Sual: Какое относительное движение звеньев возможно в указанной кинематической паре? (Җәки: 1)



- ☒ поступательное вдоль оси x и y, вращательное вокруг осей x, y и z
- ☐ поступательное вдоль оси z, вращательное вокруг осей x и y

- ☐ поступательное вдоль оси z, вращательное вокруг осей x и z
- ☐ поступательное вдоль оси x, y и z
- ☐ поступательное вдоль оси z, вращательное вокруг оси x

Sual: Сколько истинных свобод имеет данный механизм? (Җәки: 1)



- ☐ -2
- ☐ -1
- ☐ 0
- ☒ 1
- ☐ 2

Sual: От чего не зависит трение скольжения? (Җәки: 1)

- ☐ от нормальной силы, действующая на поверхность
- ☒ от площади поверхности
- ☐ от начального контактного времени
- ☐ от материалов поверхности
- ☐ от положения поверхности

Sual: Как в планетарном механизме называется звено, ось сателлита которого закреплена? (Җәки: 1)

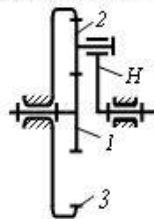
- ☐ солнечное колесо
- ☐ опорное колесо
- ☐ перекрывающее колесо
- ☐ сателлит
- ☒ водило

Sual: Как в планетарном механизме называется колесо, центр которого движется? (Җәки: 1)

- ☒ солнечное колесо
- ☐ опорное колесо
- ☐ перекрывающее колесо
- ☐ сателлит
- ☐ водило

Sual: (Җәки: 1)

Чему равно передаточное отношение u_{1H} планетарного механизма?



$$u_{1H} = 1 - \frac{z_3}{z_1} \quad \text{○}$$

$$u_{1H} = 1 + \frac{z_3}{z_1} \quad \text{●}$$

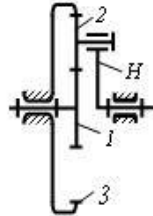
$$u_{1H} = \frac{z_3 + z_2}{z_1} \quad \text{○}$$

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_3}{z_2} \quad \text{○}$$

$$u_{1H} = 1 + \frac{z_3}{z_2} \quad \text{○}$$

Sual: (Çəki: 1)

Чему равно передаточное отношение u_{1H} планетарного механизма, если $z_1 = 10$; $z_2 = 20$?



○ – 1,5

○ – 4

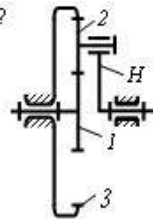
○ 3,5

● 6

○ 7

Sual: (Çəki: 1)

В планетарном механизме чему равно z_3 , если $z_1 = 10$; $z_2 = 20$?



○ 40

● 50

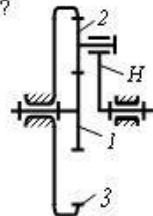
○ 30

○ 60

○ 70

Sual: (Çəki: 1)

В планетарном механизме чему равно z_3 , если $u_{1H} = 6$ и $z_1 = 10$?



● 20

○ 40

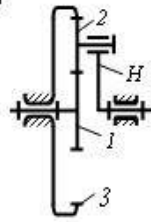
○ 15

○ 25

○ 30

Sual: (Çəki: 1)

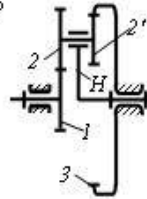
В планетарном механизме чему равно z_3 , если $u_{1H} = 6$ и $z_1 = 10$?



- ☒ 50
- ☐ 60
- ☐ 40
- ☐ 65
- ☐ 70

Sual: (Çəki: 1)

Чему равно передаточное отношение u_{1H} планетарного механизма?



- $u_{1H} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$ ☐
- $u_{1H} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$ ☐
- $u_{1H} = 1 + \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$ ☒
- $u_{1H} = 1 + \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$ ☐
- $u_{1H} = 1 + \frac{z_1 \cdot z_2}{z_2 \cdot z_3}$ ☐

Sual: Какой формулой определяется степень свободы III класса плоских механизмов? (Çəki: 1)

- $w = 6n - 5p_1 - 4p_2 - 3p_3 - 2p_4 - p_5$ ☐
- $w = 6n - 5p_5 - 4p_4 - 3p_3 - 2p_2 - p_1$ ☐
- $w = 3n - 2p_1 - p_2$ ☒
- $w = 3n - 2p_2 - p_1$ ☐
- $w = 3n + 2p_1 + p_2$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения скорости точки В, жестко связанной с точкой А, при известной скорости А. (Çəki: 1)

- $\vec{V}_B = \vec{V}_A + \vec{V}_{BA}$ ☒
- $\vec{V}_B = \vec{V}_A - \vec{V}_{BA}$ ☐
- $\vec{V}_B = \vec{V}_A^2 + \vec{V}_{BA}$ ☐
- $\vec{V}_B = \vec{V}_A^2 - \vec{V}_{BA}$ ☐
- $\vec{V}_B = \vec{V}_A^2 + \vec{V}_{BA}^2$ ☐

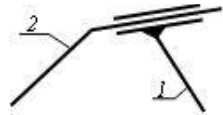
Sual: Какая из формул написана правильно для определения ускорения точки В жестко связанной с точкой А, при известном полного ускорения точки А. (Çəki: 1)

- ☒ $\vec{a}_A = \vec{a}_A + \vec{a}_{BA}^n + \vec{a}_{BA}^{\tau}$
☐ $\vec{a}_A = \vec{a}_A - \vec{a}_{BA}^n + \vec{a}_{BA}^{\tau}$
☐ $\vec{a}_A = \vec{a}_A + \vec{a}_{BA}^n - \vec{a}_{BA}^{\tau}$
☐ $\vec{a}_A = \vec{a}_A^2 + \vec{a}_{BA}^n + \vec{a}_{BA}^{\tau}$
☐ $\vec{a}_A = \vec{a}_A^2 + \vec{a}_{BA}^n + \vec{a}_{BA}^{\tau}$

Bölmə: #18#03

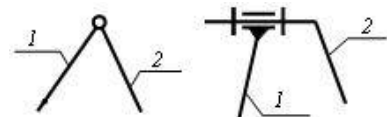
Ad	#18#03
Suallardan	56
Maksimal faiz	56
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	3 %

Sual: Условное обозначение какой кинематической пары показано в схеме? (Çəki: 1)



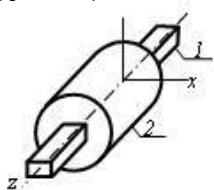
- ☐ одноступенное поступательное
☐ одноступенное вращательное
☐ одноступенное винтовое
☒ двухступенное цилиндрическое
☐ трехступенное сферическое

Sual: Условное обозначение какой кинематической пары показано в схеме? (Çəki: 1)



- ☐ одноступенное поступательное
☒ одноступенное вращательное
☐ одноступенное винтовое
☐ двухступенное цилиндрическое
☐ трехступенное сферическое

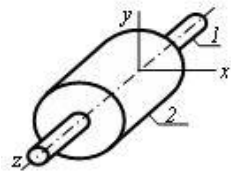
Sual: Какое относительное движение звеньев возможно в указанной кинематической паре? (Çəki: 1)



- ☒ поступательное вдоль оси z
☐ поступательное вдоль осей x и y
☐ поступательное вдоль оси z, вращательное вокруг оси z

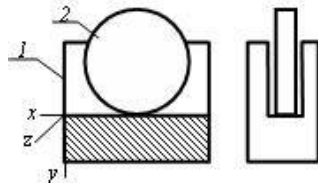
- ☐ поступательное вдоль осей x и z
- ☐ поступательное вдоль оси x, вращательное вокруг оси z

Sual: Какое относительное движение звеньев возможно в указанной кинематической паре? (Çəki: 1)



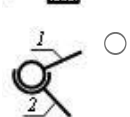
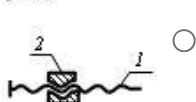
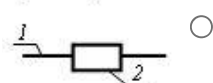
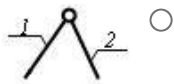
- ☐ поступательное вдоль оси y
- ☐ поступательное вдоль осей x и y
- ☒ поступательное вдоль оси z, вращательное вокруг оси z
- ☐ поступательное вдоль осей x и z
- ☐ поступательное вдоль оси x, вращательное вокруг оси z

Sual: Какое относительное движение звеньев возможно в указанной кинематической паре? (Çəki: 1)



- ☐ поступательное вдоль оси z
- ☐ поступательное вдоль осей x и y
- ☐ поступательное вдоль оси z, вращательное вокруг оси z
- ☐ поступательное вдоль осей x и z
- ☒ поступательное вдоль оси x, вращательное вокруг оси z

Sual: Какие из кинематических пар являются высшими? (Çəki: 1)



Sual: Какой формулой определяется степень свободы пространственных механизмов? (Çəki: 1)

$w = 6n - 5p_1 - 4p_2 - 3p_3 - 2p_4 - p_5$ ☒

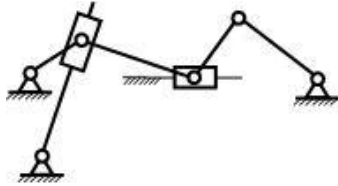
$w = 6n - 5p_5 - 4p_4 - 3p_3 - 2p_2 - p_1$ ☐

$w = 3n - 2p_1 - p_2$ ☐

$$w = 3n - 2p_2 - p_1 \quad \text{○}$$

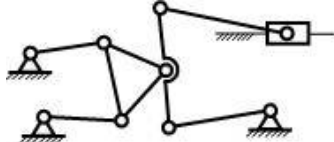
$$w = 3n + 2p_1 + p_2 \quad \text{○}$$

Sual: Сколько одноподвижных кинематических пар имеется в показанном механизме? (Ўэкі: 1)



- ☐ 6
- ☐ 7
- ☐ 8
- ☐ 9
- ☒ 10

Sual: Сколько степеней свободы имеет показанный механизм? (Ўэкі: 1)



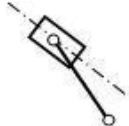
- ☒ 1
- ☐ 2
- ☐ 3
- ☐ 0
- ☐ -1

Sual: Сколько степеней свободы имеет показанный манипулятор? (Ўэкі: 1)



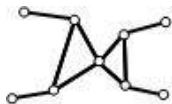
- ☒ 7
- ☐ 8
- ☐ 9
- ☐ 10
- ☐ 11

Sual: К какому виду относится группа Assur 2-ой класса показанная на рисунке? (Ўэкі: 1)



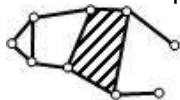
- ☐ 1
- ☒ 2
- ☐ 3
- ☐ 4
- ☐ 5

Sual: Какая группа Assur показана на схеме? (Ўэкі: 1)



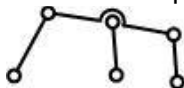
- ☐ 3-й класс 3-х поводковый
- ☒ 3-й класс 4-х поводковый
- ☐ 4-й класс 2-х поводковый
- ☐ 4-й класс 3-х поводковый
- ☐ 5-й класс 3-х поводковый

Sual: Какая группа Assur показана на схеме? (Ҷаби: 1)



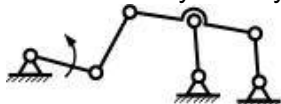
- ☐ 3-й класс 3-х поводковый
- ☐ 3-й класс 4-х поводковый
- ☐ 4-й класс 2-х поводковый
- ☒ 4-й класс 3-х поводковый
- ☐ 5-й класс 3-х поводковый

Sual: Какая группа Assur показана на схеме? (Ҷаби: 1)



- ☒ 3-й класс 3-х поводковый
- ☐ 3-й класс 4-х поводковый
- ☐ 4-й класс 2-х поводковый
- ☐ 4-й класс 3-х поводковый
- ☐ 5-й класс 3-х поводковый

Sual: К какому классу относится плоский механизм показанный на схеме? (Ҷаби: 1)



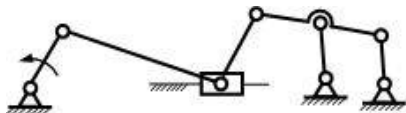
- ☐ 1
- ☐ 2
- ☒ 3
- ☐ 4
- ☐ 5

Sual: Покажите структурную формулу данного механизма? (Ҷаби: 1)



- ☐ II (1, 2)
- ☐ II (1, 2, 2)
- ☐ III (1, 3)
- ☐ III (1, 2, 3)
- ☒ III (1, 3, 2)

Sual: Покажите структурную формулу данного механизма? (Ҷаби: 1)



- ☐ II (1, 2)
- ☐ II (1, 2, 2)
- ☐ III (1, 3)
- ☒ III (1, 2, 3)
- ☐ III (1, 3, 2)

Sual: Сколько параметров сил реакции, возникающие на этой кинематической паре неизвестно? (Җәкі: 1)



- ☐ 1
- ☐ 2
- ☒ 3
- ☐ 4
- ☐ 5

Sual: Сколько параметров сил реакции, возникающие на этой кинематической паре неизвестно? (Җәкі: 1)



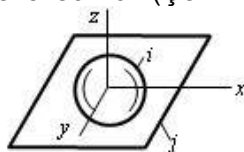
- ☐ 1
- ☒ 2
- ☐ 3
- ☐ 4
- ☐ 5

Sual: Сколько параметров сил реакции, возникающие на этой кинематической паре неизвестно? (Җәкі: 1)



- ☒ 1
- ☐ 2
- ☐ 3
- ☐ 4
- ☐ 5

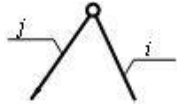
Sual: Сколько параметров сил реакции, возникающие на этой кинематической паре неизвестно? (Җәкі: 1)



$F_{\vec{v}}^x$ ☐

- F_{ij}^y ☐
- F_{ij}^z ☒
- M_{ij}^x ☐
- M_{ij}^y ☐

Sual: Какой параметр реакции сил, возникающей в одноподвижной вращательной кинематической паре плоского механизма известен? (Ќәкі: 1)



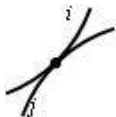
- ☒ точка приложения
- ☐ направление
- ☐ значение
- ☐ точка приложения и направления
- ☐ точка приложения и значения

Sual: Какой параметр реакции сил, возникающей в одноподвижной поступательной кинематической паре плоского механизма известен? (Ќәкі: 1)



- ☐ точка приложения
- ☒ направление
- ☐ значение
- ☐ точка приложения и направления
- ☐ точка приложения и значения

Sual: Какой параметр реакции сил, возникающей в двухподвижной внешней кинематической паре плоского механизма известен? (Ќәкі: 1)



- ☐ точка приложения
- ☐ направление
- ☐ значение
- ☒ точка приложения и направления
- ☐ точка приложения и значения

Sual: Какое трение скольжение возникает на соприкасающихся поверхностях, очищенных от внешних примесей? (Ќәкі: 1)

- ☐ жидкостное
- ☐ полужидкостное
- ☐ полусухое
- ☒ чистое
- ☐ предельное

Sual: Какая из этих кинематических цепей является статическими определителями? (Ќәкі: 1)

- $n = 3, p_I = 4$ ☐
- $n = 4, p_I = 7$ ☐

- $n = 2, p_1 = 3$ ☒
 $n = 5, p_1 = 6$ ☐
 $n = 2, p_1 = 4$ ☐
-

Sual: По какому выражению определяется теорема Жуковского? (Çəki: 1)

- $M_p(F_i) = P_i \cdot \mu_v$ ☐
 $M_p(F_i) = P_i \cdot \operatorname{tg} \alpha$ ☐
 $M_p(F_i) = \frac{P_i}{\mu_v}$ ☒
 $M_p(F_i) = \frac{P_i \cdot \cos \alpha}{\mu_v}$ ☐
 $M_p(F_i) = \frac{P_i \cdot \operatorname{tg} \alpha}{\mu_v}$ ☐
-

Sual: Если в поступательной паре действующая заменяющая сила направлена по образующей конуса трения, то в каком состоянии оно будет? (начальное положение - находится в движении) (Çəki: 1)

- ☐ неопределенном движении
☒ равномерном движении
☐ равнозамедленном движении
☐ равноускоренном движении
☐ в состоянии покоя
-

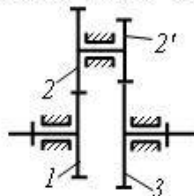
Sual: (Çəki: 1)

Чему равно передаточное отношение u_{12} зубчатого зацепления с внутренним зацеплением, если $z_1 = 20$; $z_2 = 100$?

- ☒ 5
☐ 4
☐ -5
☐ $\frac{1}{5}$
☐ $-\frac{1}{5}$
-

Sual: (Çəki: 1)

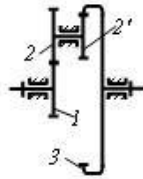
Чему равно передаточное отношение u_{13} зубчатых соединений с неподвижными осями, показанными на рисунке? $z_1 = 10$; $z_2 = 20$; $z_2' = 11$; $z_3 = 66$



- ☐ 8
☒ 12
☐ -8
☐ -12
☐ 10
-

Sual: (Çəki: 1)

Чему равно передаточное отношение u_{13} зубчатых соединений с неподвижными осями, показанными на рисунке? $z_1 = 10$; $z_2 = 20$; $z_{2'} = 11$; $z_3 = 66$



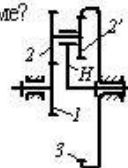
- ☐ 8
- ☐ 12
- ☐ -8
- ☒ -12
- ☐ 10

Sual: Как называется колесо с подвижной осью в планетарном механизме? (Çəki: 1)

- ☐ солнечное колесо
- ☐ опорное колесо
- ☐ перекрывающее колесо
- ☒ сателлит
- ☐ водило

Sual: (Çəki: 1)

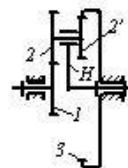
Если $z_1 = 20$, $z_2 = 40$, $z_{2'} = 10$ и модули всех зубчатых колес одинаковы, то, чему равно передаточное отношение u_{1H} в планетарном механизме?



- ☐ 7
- ☐ 8
- ☐ 10
- ☐ 13
- ☒ 15

Sual: (Çəki: 1)

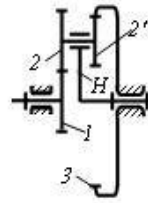
Если $u_{1H} = 19$; $z_1 = 15$; $z_{2'} = 45$ и модули всех зубчатых колес одинаковы, то, чему равны z_2 и z_3 в планетарном механизме?



- $z_2 = 14$ ☐
- $z_3 = 70$ ☐
- $z_2 = 13$ ☐
- $z_3 = 78$ ☐
- $z_2 = 15$ ☐
- $z_3 = 75$ ☐
- $z_2 = 12$ ☒
- $z_3 = 72$ ☐
- $z_2 = 10$ ☐
- $z_3 = 60$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

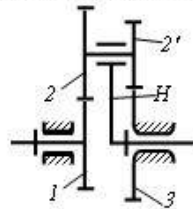
Если $z_1 = 15$; $z_2 = 45$; $z_3 = 10$ и модули всех зубчатых колес одинаковы, то, чему равно передаточное отношение u_{1H} планетарного механизма?



- ☐ 25
☒ 22
☐ 19
☐ 18
☐ 15

Sual: (Çəki: 1)

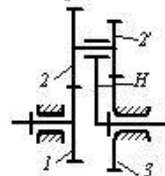
Чему равно передаточное отношение u_{1H} планетарного механизма?



- $u_{1H} = 1 - \frac{z_1 \cdot z_2}{z_2 \cdot z_3}$ ☐
 $u_{1H} = 1 + \frac{z_1 \cdot z_2}{z_2 \cdot z_3}$ ☐
 $u_{1H} = 1 + \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$ ☐
 $u_{1H} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$ ☒
 $u_{1H} = 1 - \frac{z_2' \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

Если в планетарном механизме $u_{1H} = -11$; $z_1 = 25$; $z_3 = 75$ и модули всех зубчатых колес одинаковы, то, чему равны z_2 и z_3 ?



- $z_2 = 20$ ☒
 $z_3 = 80$
 $z_2 = 15$ ☐
 $z_3 = 60$
 $z_2 = 18$ ☐
 $z_3 = 72$
 $z_2 = 16$ ☐
 $z_3 = 64$

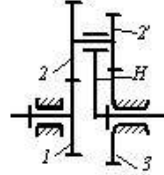
~3 ~ ~

$z_2 = 24$ ☐

$z_3 = 96$

Sual: (Çəki: 1)

Если в планетарном механизме $u_{IH} = -19$; $z_1 = 18$; $z_2 = 15$ и модуль всех зубчатых колес одинаков, то чему равен z_2 и z_3 ?



$z_2 = 70$ ☐

$z_3 = 75$

$z_2 = 72$ ☐

$z_3 = 70$

$z_2 = 72$ ☒

$z_3 = 75$

$z_2 = 60$ ☐

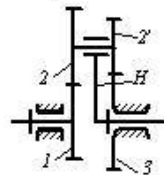
$z_3 = 70$

$z_2 = 70$ ☐

$z_3 = 60$

Sual: (Çəki: 1)

Если в планетарном механизме $z_1 = z_2 = 12$ $z_2 = 60$ и модуль всех зубчатых колес одинаков, то чему равно передаточное отношение u_{IH} ?



☐ 24

☐ 25

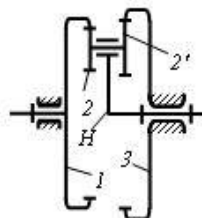
☐ - 20

☒ - 24

☐ - 25

Sual: (Çəki: 1)

Чему равно передаточное отношение u_{IH} планетарного механизма?



$u_{IH} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2'}$ ☒

$u_{IH} = 1 + \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2'}$ ☐

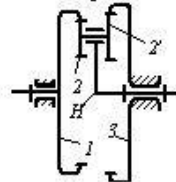
$$u_{1H} = 1 - \frac{Z_1 \cdot Z_{2'}}{Z_2 \cdot Z_3} \quad \circ$$

$$u_{1H} = 1 + \frac{Z_1 \cdot Z_{2'}}{Z_2 \cdot Z_3} \quad \circ$$

$$u_{1H} = 1 - \frac{Z_{2'} \cdot Z_3}{Z_1 \cdot Z_2} \quad \circ$$

Sual: (Çəki: 1)

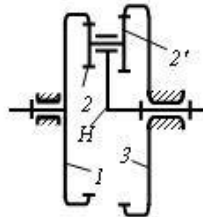
Если в планетарном механизме $Z_1 = 75$, $Z_2 = 15$, $Z_3 = 72$ и модуль всех зубчатых колес одинаков, то чему равно передаточное отношение u_{H1} ?



- ☐ -10
- ☒ -5
- ☐ -8
- ☐ 5
- ☐ 10

Sual: (Çəki: 1)

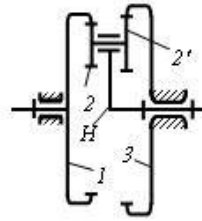
Если в планетарном механизме $u_{1H} = -5$, $z_1 = 100$, $z_2 = 20$ и модуль всех зубчатых колес одинаков, то чему равен $z_{2'}$ и z_3 ?



- $z_{2'} = 15$ ☐
- $z_3 = 90$ ☐
- $z_{2'} = 14$ ☐
- $z_3 = 84$ ☐
- $z_{2'} = 10$ ☐
- $z_3 = 70$ ☐
- $z_{2'} = 16$ ☒
- $z_3 = 96$ ☐
- $z_{2'} = 20$ ☐
- $z_3 = 100$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

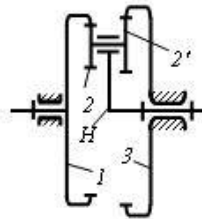
Если в планетарном механизме $z_1 = 70$, $z_2 = 12$, $z_3 = 10$ и модуль всех зубчатых колес одинаков, то чему равен z_2' ?



- ☐ 70
☒ 68
☐ 66
☐ 64
☐ 72

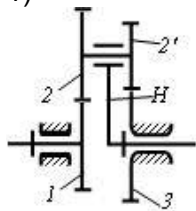
Sual: (Çəki: 1)

Какая из этих формул является условием соседства планетарного механизма?



- $(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$ ☒
 $(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2$ ☐
 $(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$ ☐
 $(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$ ☐
 $(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2$ ☐

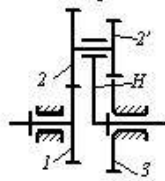
Sual: Какая из этих формул является условием соседства планетарного механизма? (Çəki: 1)



- $(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$ ☐
 $(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$ ☐
 $(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$ ☐
 $(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$ ☒
 $(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

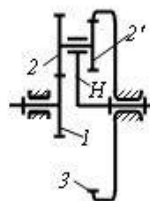
Если в планетарном механизме $z_1 = 40$, $z_2 = 38$, $z_3 = 13$ и модуль всех зубчатых колес одинаков, то чему равен z_2' ?



- ☐ 60
- ☒ 65
- ☐ 55
- ☐ 53
- ☐ 51

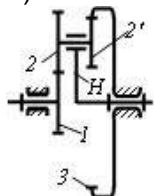
Sual: (Çəki: 1)

Если в планетарном механизме $z_1 = 15$, $z_2 = 10$, $z_3 = 60$ и модуль всех зубчатых колес одинаков, то чему равен z_2' ?



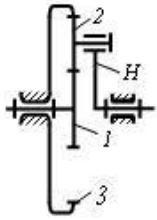
- ☐ 25
- ☐ 75
- ☐ 45
- ☐ 50
- ☒ 35

Sual: Какая из этих формул является условием соседства планетарного механизма? (Çəki: 1)



- $(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$ ☒
- $(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$ ☐
- $(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$ ☐
- $(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$ ☐
- $(z_2 + z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2$ ☐

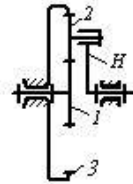
Sual: Какая из этих формул является условием соседства планетарного механизма? (Çəki: 1)



- ☐ $(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$
☒ $(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$
☐ $(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$
☐ $(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$
☐ $(z_2 + z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z$

Sual: (Çəki: 1)

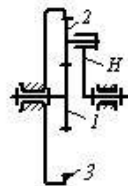
Если в планетарном механизме $z_1 = 10$; $z_3 = 60$, то чему равен z_2 ?



- ☐ 50
☐ 35
☐ 30
☒ 25
☐ 20

Sual: (Çəki: 1)

Чему равно передаточное отношение u_{ii}^H обращенного механизма соответствующая планетарному механизму $z_3 = 50$; $z_2 = 20$?



- ☒ 5
☐ 7
☐ 2,5
☐ 2
☐ 4,5

Sual: Согласно закона Кулона, какая из формул написана правильно для определения силы трения? (Çəki: 1)

- ☒ $F_s = A + fF$
☐ $F_s = A - fF$
☐ $F_s = A^2 + fF$
☐ $F_s = A + f^2 F$
☐ $F_s = A + fF^2$

Sual: Какая из формул написано правильно для установления связи между ведущими и ведомыми ветвями при передаче движения эластичными звеньями? (Çəki: 1)

- $F_2 = F_1 \cdot \varepsilon^1$ ☒
- $F_2 = F_1^2 \cdot \varepsilon^{1/n}$ ☐
- $F_2 = F_1 \cdot \varepsilon^{n/1}$ ☐
- $F_2 = F_1 \cdot \varepsilon^{n/2}$ ☐
- $F_2 = F_1 \cdot \varepsilon^{n/f}$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения момента трения сплошной пяты? (Çəki: 1)

- $M_{\text{str}} = \frac{2}{3} P \cdot f \cdot r$ ☒
- $M_{\text{str}} = \frac{2}{3} P^2 \cdot f \cdot r$ ☐
- $M_{\text{str}} = \frac{2}{3} P \cdot f^2 \cdot r$ ☐
- $M_{\text{str}} = \frac{2}{3} P \cdot f \cdot r^2$ ☐
- $M_{\text{str}} = \frac{2}{3} P \cdot f^2 \cdot r^2$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения главного вектора действующих сил инерции. (Çəki: 1)

- $P_s = -ma_s$ ☒
- $P_s = -m^2 a_s$ ☐
- $P_s = -ma_s^2$ ☐
- $P_s = -m^2 a_s^2$ ☐
- $P_s = -m^2 a_s^2$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения главного вектора действующих моментов инерции. (Çəki: 1)

- $M_s = -J_s \varepsilon$ ☒
- $M_s = -J_s^2 \varepsilon$ ☐
- $M_s = -J_s \varepsilon^2$ ☐
- $M_s = -J_s \omega$ ☐
- $M_s = J_s \omega^2$ ☐

BÖLMƏ: #19#01

Ad	#19#01
Suallardan	12
Maksimal faiz	12
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Какое из формул написано правильно для определения диаметра окружности вершин зубов. (Çəki: 1)

- $d_{a1} = m(z_1 + 2)$ ☒
- $d_{a1} = m^2(z_1 + 2)$ ☐

- $d_{a1} = m^3 (z_1 + 2)$ ☐
- $d_{a1} = m (z_1^2 + 2)$ ☐
- $d_{a1} = m^2 (z_1^2 + 2)$ ☐
-

Sual: Какое из формул написано правильно для определения диаметра окружности выпадин. (Ўэки: 1)

- $d_{fi} = m (z_1 - 2i_s)$ ☒
- $d_{fi} = m^2 (z_1 - 2i_s)$ ☐
- $d_{fi} = m^3 (z_1 - 2i_s)$ ☐
- $d_{fi} = m (z_1^2 - 2i_s)$ ☐
- $d_{fi} = m^2 (z_1^2 - 2i_s)$ ☐
-

Sual: Какое из формул написано правильно для определения диаметра основной окружности. (Ўэки: 1)

- $d_{as} = d_1 \cos \alpha_1$ ☒
- $d_{as} = d_1^2 \cos \alpha_1$ ☐
- $d_{as} = d_1^3 \cos \alpha_1$ ☐
- $d_{as} = d_1^2 \cos^2 \alpha_1$ ☐
- $d_{as} = d_1 \cos^2 \alpha_1$ ☐
-

Sual: Как называется сотовые зубчатые механизмы с одной степени свободы. (Ўэки: 1)

- ☒ планетарный
- ☐ дифференциальный
- ☐ зубчатый механизм неподвижными осями
- ☐ зубчатый рычажный механизм
- ☐ коробка скоростей
-

Sual: Как называется сотовые зубчатые механизмы с двумя и более степенями свободы. (Ўэки: 1)

- ☒ дифференциальный
- ☐ планетарный
- ☐ зубчатый механизм неподвижными осями
- ☐ зубчатый рычажный механизм
- ☐ коробка скоростей
-

Sual: Как называется ведомое звено кулачного механизма совершающий возвратно поступательное движение. (Ўэки: 1)

- ☒ толкатель
- ☐ кривошип
- ☐ шатун
- ☐ ползун
- ☐ коромысло
-

Sual: Как называется ведомое звено кулачного механизма совершающий вращательное движение. (Ўэки: 1)

- ☒ коромысло
- ☐ толкатель
- ☐ кривошип
- ☐ шатун

☐ ползун

Sual: Какой из формул написано правильно для определения диаметра длительной окружности звездочки. (Ҷаќи: 1)

$d_1 = \frac{P}{\sin \frac{\pi}{z_1}}$ ☒

$d_1 = \frac{P^2}{\sin \frac{\pi}{z_1}}$ ☐

$d_1 = \frac{P}{\sin \frac{\pi^2}{z_1}}$ ☐

$d_1 = \frac{P}{\sin \frac{\pi^2}{z_1^2}}$ ☐

$d_1 = \frac{P}{\sin \frac{\pi}{z_1^2}}$ ☐

Sual: Какое из соотношений выражающей основной теоремы зацепления написано правильно? (Ҷаќи: 1)

$i_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \frac{R_2}{R_1}$ ☒

$i_{12} = \frac{\omega_1^2}{\omega_2} = \frac{R_2}{R_1}$ ☐

$i_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2^2} = \frac{R_2}{R_1}$ ☐

$i_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \frac{R_2^2}{R_1}$ ☐

$i_{12} = \frac{\omega_1^2}{\omega_2^2} = \frac{R_2}{R_1}$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения межосевого расстояния зубчатого зацепления? (Ҷаќи: 1)

$a = 0,5 m (z_1 + z_2)$ ☒

$a = m (z_1 + z_2)$ ☐

$a = 0,5 m^2 (z_1 + z_2)$ ☐

$a = 0,5 m (z_1^2 + z_2)$ ☐

$a = 0,5 m (z_1^2 + z_2^2)$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения диаметра длительной окружности? (Ҷаќи: 1)

$d_1 = m z_1$ ☒

$d_1 = m^2 z_1$ ☐

$d_1 = m z_1^2$ ☐

$d_1 = m^2 z_1^2$ ☐

$$d_1 = m \cdot z_1 \quad \text{○}$$

Sual: Какой из указанных параметров является основной для определения размеров диаметра зубчатых колес. (Çəki: 1)

- ☒ модуль
- ☐ шаг зуба
- ☐ межосевое расстояние
- ☐ толщина зуба
- ☐ высота зуба

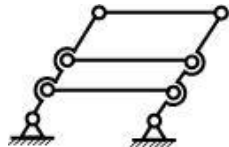
Bölmə: #19#02

Ad	#19#02
Suallardan	34
Maksimal faiz	34
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	2 %

Sual: Как называется звено, соединенное опорой с поступательной кинематической парой в рычажном механизме? (Çəki: 1)

- ☐ кривошит
- ☐ коромысло
- ☒ ползун
- ☐ движущее плечо
- ☐ кулис

Sual: Сколько избыточных связей имеет данный механизм? (Çəki: 1)



- ☐ -2
- ☐ -1
- ☐ 0
- ☐ 1
- ☒ 2

Sual: Как называется вторая производная от обобщенной координаты угла поворота звена? (Çəki: 1)

- ☐ угловое ускорение
- ☐ аналог угловой скорости
- ☒ аналог углового ускорения
- ☐ аналог линейной скорости
- ☐ аналог линейного ускорения

Sual: Как называется первая производная от угла поворота звена? (Çəki: 1)

- ☒ аналог угловой скорости
- ☐ угловая скорость
- ☐ аналог углового ускорения

- ☐ угловое ускорение
☐ аналог линейной скорости
-

Sual: Какая зависимость существует между линейной скоростью точки и его аналога (ω)? (угловая скорость входного звена – (Çәki: 1)

ω_1).

$v = \omega_1^2 \cdot \omega_1^2$ ☐

$v = \omega_1^2 \cdot \omega_1$ ☐

$v = \frac{\omega_1^2}{\omega_1^2}$ ☐

$v = \frac{\omega_1}{\omega_1}$ ☐

$v = \omega_1 \cdot \omega_1$ ☒

Sual: Чему равен шаг по делительной окружности нормального цилиндрического зубчатого колеса, если модуль $m = 4$ mm? (Çәki: 1)

- ☐ 4 mm
☐ 9 mm
☐ 6,28 mm
☐ 5 mm
☒ 12,56 mm
-

Sual: Чему равна толщина зуба на делительной окружности нормального цилиндрического зубчатого колеса, если модуль $m = 4$ mm? (Çәki: 1)

- ☐ 4 mm
☐ 9 mm
☒ 6,28 mm
☐ 5 mm
☐ 12,56 mm
-

Sual: Какой из показанных зубчатых колес является “нулевым”? $m=10$ mm; s – толщина зуба по делительной окружности. (Çәki: 1)

- ☒ $s = 15,7$ mm
☐ $s = 15,5$ mm
☐ $s = 14,5$ mm
☐ $s = 16,7$ mm
☐ $s = 17$ mm
-

Sual: Какой из показанных зубчатых колес является “положительным”? $m=10$ mm; s – толщина зуба по делительной окружности. (Çәki: 1)

- ☐ $s = 15,7$ mm
☐ $s = 15,5$ mm
☐ $s = 14,5$ mm
☒ $s = 16,7$ mm
☐ $s = 17$ mm
-

Sual: Какой из показанных зубчатых колес является “отрицательным”? $m=10$ mm; s – толщина зуба по делительной окружности. (Çәki: 1)

- ☐ $s = 15,7$ mm

- ☐ $s = 16 \text{ mm}$
 - ☒ $s = 14,5 \text{ mm}$
 - ☐ $s = 16,7 \text{ mm}$
 - ☐ $s = 17 \text{ mm}$
-

Sual: Как называется окружность, по которой без скольжения катится цилиндр при зацеплении? (Ќәкі: 1)

- ☐ окружность выступа
 - ☐ окружность впадин
 - ☐ делительная окружность
 - ☒ начальная окружность
 - ☐ основная окружность
-

Sual: Как называются геометрические места совпадений с колесом зацепления Р в зацеплениях цилиндрических зубчатых колесах? (Ќәкі: 1)

- ☐ окружность выступа
 - ☐ окружность впадин
 - ☐ делительная окружность
 - ☒ начальная окружность
 - ☐ основная окружность
-

Sual: Как называется окружность центроидов при относительном движении цилиндрических зубчатых колес находящихся в зацеплении? (Ќәкі: 1)

- ☐ основная
 - ☐ делительная
 - ☒ начальная
 - ☐ впадинная
 - ☐ выступающая
-

Sual: В зубчатом зацеплении какие окружности изменяют месторасположение при изменении межосевого расстояния? (Ќәкі: 1)

- ☐ выступающая
 - ☐ впадинная
 - ☐ делительная
 - ☒ начальная
 - ☐ основная
-

Sual: К какому изменению приводят изменения межосевого расстояния в зубчатом зацеплении? (Ќәкі: 1)

- ☐ модуль
 - ☐ шаг зубьев
 - ☐ толщина зубьев по делительной окружности
 - ☒ угол зацепления
 - ☐ передаточное отношение
-

Sual: Как называется угол поворота во время зацепления пары зубчатых колес? (Ќәкі: 1)

- ☐ фазовый угол
 - ☒ угол перекрытия
 - ☐ угол давления
 - ☐ угол передачи
 - ☐ угол зацепления
-

Sual: По какой формуле определяется коэффициент перекрытия, при внешнем зацеплении прямозубых зубчатых колес? (ab – действительная длина линии зацепления) (Ҷаќи: 1)

$$\varepsilon_\alpha = \frac{(ab)}{\pi m \cdot \cos \alpha} \quad \bullet$$

$$\varepsilon_\alpha = \frac{(ab)}{\pi m \cdot \operatorname{tg} \alpha} \quad \circ$$

$$\varepsilon_\alpha = \frac{(ab)}{m \cdot \cos \alpha} \quad \circ$$

$$\varepsilon_\alpha = \frac{(ab)}{m \cdot \operatorname{tg} \alpha} \quad \circ$$

$$\varepsilon_\alpha = \frac{(ab)}{2\pi m \cdot \cos \alpha} \quad \circ$$

Sual: Какое из указанных параметров является основной для определения диаметрических размеров зубчатых колес. (Ҷаќи: 1)

- ☒ модуль
- ☐ шаг зуба
- ☐ межосевое расстояние
- ☐ толщина зуба
- ☐ высота зуба

Sual: Какое из формул написано правильно для определения коэффициента перекрытия косозубых зубчатых передач. (Ҷаќи: 1)

$$\varepsilon' = \varepsilon + \frac{b}{t} \operatorname{tg} \beta \quad \bullet$$

$$\varepsilon' = \varepsilon^2 + \frac{b}{t} \operatorname{tg} \beta \quad \circ$$

$$\varepsilon' = \varepsilon + \frac{b^2}{t} \operatorname{tg} \beta \quad \circ$$

$$\varepsilon' = \varepsilon + \frac{b}{t^2} \operatorname{tg} \beta \quad \circ$$

$$\varepsilon' = \varepsilon^2 + \frac{b^2}{t} \operatorname{tg} \beta \quad \circ$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения коэффициента общего передаточного отношения многоступенчатый передачи. (Ҷаќи: 1)

$$i_{1n} = i_{12} \cdot i_{23} \cdot i_{34} \cdot i_{4n} \quad \bullet$$

$$i_{1n} = i_{12}^2 \cdot i_{23} \cdot i_{34} \cdot i_{4n} \quad \circ$$

$$i_{1n} = i_{12} \cdot i_{23}^2 \cdot i_{34} \cdot i_{4n} \quad \circ$$

$$i_{1n} = i_{12} \cdot i_{23} \cdot i_{34}^2 \cdot i_{4n} \quad \circ$$

$$i_{1n} = i_{12} \cdot i_{23} \cdot i_{34} \cdot i_{4n}^2 \quad \circ$$

Sual: Как называется машина, изменяющая положение материалов? (Ҷаќи: 1)

- ☒ транспортная машина
- ☐ технологическая машина]
- ☐ машина двигатель
- ☐ машина генератор

Sual: Какая из формул написана правильно для определения диаметра окружности вершин зубцов? (Ҷаъи: 1)

$d_{a1} = m(z_1 + 2)$ ☒

$d_{a1} = m^2(z_1 + 2)$ ☐

$d_{a1} = m^3(z_1 + 2)$ ☐

$d_{a1} = m(z_1^2 + 2)$ ☐

$d_{a1} = m^2(z_1^2 + 2)$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения диаметра окружности впадин. (Ҷаъи: 1)

$d_{fi} = m(z_1 - 2i_s)$ ☒

$d_{fi} = m^2(z_1 - 2i_s)$ ☐

$d_{fi} = m^3(z_1 - 2i_s)$ ☐

$d_{fi} = m(z_1^2 - 2i_s)$ ☐

$d_{fi} = m^2(z_1^2 - 2i_s)$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения диаметра основной окружности? (Ҷаъи: 1)

$d_{es} = d_1 \cos \alpha_1$ ☒

$d_{es} = d_1^2 \cos \alpha_1$ ☐

$d_{es} = d_1^3 \cos \alpha_1$ ☐

$d_{es} = d_1^2 \cos^2 \alpha_1$ ☐

$d_{es} = d_1 \cos^2 \alpha_1$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения коэффициента перекрытия косозубых зубчатых передач? (Ҷаъи: 1)

$\varepsilon' = \varepsilon + \frac{b}{t} \operatorname{tg} \beta$ ☒

$\varepsilon' = \varepsilon^2 + \frac{b}{t} \operatorname{tg} \beta$ ☐

$\varepsilon' = \varepsilon + \frac{b^2}{t} \operatorname{tg} \beta$ ☐

$\varepsilon' = \varepsilon + \frac{b}{t^2} \operatorname{tg} \beta$ ☐

$\varepsilon' = \varepsilon^2 + \frac{b^2}{t} \operatorname{tg} \beta$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения коэффициента общего передаточного отношения многоступенчатой передачи? (Ҷаъи: 1)

$i_{i\pi} = i_{12} \cdot i_{23} \cdot i_{34} \cdot i_{4\pi}$ ☒

$i_{i\pi} = i_{12}^2 \cdot i_{23} \cdot i_{34} \cdot i_{4\pi}$ ☐

$i_{i\pi} = i_{12} \cdot i_{23}^2 \cdot i_{34} \cdot i_{4\pi}$ ☐

$i_{i\pi} = i_{12} \cdot i_{23} \cdot i_{34}^2 \cdot i_{4\pi}$ ☐

$i_{i\pi} = i_{12} \cdot i_{23} \cdot i_{34} \cdot i_{4\pi}^2$ ☐

Sual: Как называется сотовые зубчатые механизмы с одной степенью свободы? (Ҷаъи: 1)

- ☒ планетарный
 - ☐ дифференциальный
 - ☐ зубчатый механизм неподвижными осями
 - ☐ зубчатый рычажный механизм
 - ☐ коробка скоростей
-

Sual: Как называется сотовые зубчатые механизмы с двумя и более степенями свободы? (Ҷаъи: 1)

- ☒ дифференциальный
 - ☐ планетарный
 - ☐ зубчатый механизм неподвижными осями
 - ☐ зубчатый рычажный механизм
 - ☐ коробка скоростей.
-

Sual: Как называется ведомое звено кулачкового механизма совершающее возвратно поступательное движение. (Ҷаъи: 1)

- ☒ толкатель
 - ☐ кривошип
 - ☐ шатун
 - ☐ ползун
 - ☐ коромысло
-

Sual: Как называется ведомое звено кулачкового механизма, совершающее вращательное движение? (Ҷаъи: 1)

- ☒ коромысло
 - ☐ толкатель
 - ☐ кривошип
 - ☐ шатун
 - ☐ ползун
-

Sual: Какая из формул написана правильно для определения времени для одного полного цикла, когда полный кинематический цикл состоит из четырех фаз? (Ҷаъи: 1)

- $T_{\Sigma} = t_1 + t_2 + t_3 + t_4$ ☒
 - $T_{\Sigma} = t_1 - t_2 + t_3 + t_4$ ☐
 - $T_{\Sigma} = t_1 + t_2 - t_3 + t_4$ ☐
 - $T_{\Sigma} = t_1 + t_2 + t_3 - t_4$ ☐
 - $T_{\Sigma} = t_1 - t_2 + t_3 - t_4$ ☐
-

Sual: . Какая из формул написана правильно для определения величины угла в одном полном цикле, когда полный кинематический цикл состоит из четырех фаз? (Ҷаъи: 1)

- $2\pi = \varphi_1 + \varphi_2 + \varphi_3 + \varphi_4$ ☒
 - $2\pi = \varphi_1^2 + \varphi_2 + \varphi_3 + \varphi_4$ ☐
 - $2\pi = \varphi_1 - \varphi_2 + \varphi_3 + \varphi_4$ ☐
 - $2\pi = \varphi_1 + \varphi_2 - \varphi_3 + \varphi_4$ ☐
 - $2\pi = \varphi_1 + \varphi_2 + \varphi_3 - \varphi_4$ ☐
-

Sual: Какая из формул написана правильно для определения допускаемой силы на одной заклепке при односрезовом заклепочном соединении? (Ҷаъи: 1)

- $p = \frac{\pi d^2}{4} [\sigma]$ ☒

- $P_1 = \frac{\pi^2 d^2}{4} [\tau]_{kes}$ ☐
 $P_1 = \frac{\pi^2 d}{4} [\tau]_{kes}$ ☐
 $P_1 = \frac{\pi d^2}{4} [\tau]_{kes}$ ☐
 $P_1 = \frac{\pi d^2}{4} [\tau]^2_{kes}$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения требуемого числа заклепок при односрезном заклепочном соединении? (Çəki: 1)

- $z = \frac{P}{\frac{\pi d^2}{4} [\tau]_{kes}}$ ☒
 $z = \frac{P^2}{\frac{\pi d^2}{4} [\tau]_{kes}}$ ☐
 $z = \frac{P}{\frac{\pi d}{4} [\tau]_{kes}}$ ☐
 $z = \frac{P}{\frac{\pi^2 d^2}{4} [\tau]_{kes}}$ ☐
 $z = \frac{P}{\frac{\pi^2 d}{4} [\tau]_{kes}}$ ☐

BÖLMƏ: #20#02

Ad	#20#02
Suallardan	21
Maksimal faiz	21
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	2 %

Sual: Какая окружность отсутствует при нулевом зацеплении? (Çəki: 1)

- ☒ начальная
☐ делительная
☐ впадинная
☐ выступающая
☐ основная

Sual: Какой окружности касается нормально проведенный эвалентный профиль следующего зубчатого колеса? (Çəki: 1)

- ☒ основная
☐ делительная
☐ начальная
☐ впадинная
☐ выступающая

Sual: На какой окружности располагается центр радиуса кривизны какой-нибудь точки на совольентной поверхности зуба цилиндрического зубчатого колеса? (Ќәкі: 1)

- ☒ основная
 - ☐ делительная
 - ☐ начальная
 - ☐ впадинная
 - ☐ выступающая
-

Sual: Что является основным параметром зубчатого колеса? (Ќәкі: 1)

- ☒ модуль
 - ☐ шаг
 - ☐ число зубцов
 - ☐ угол профиля
 - ☐ угол зацепления
-

Sual: Для какой окружности определяется радиус нормальных цилиндрических зубчатых колес с внешними зацеплениями по формуле (Ќәкі: 1)

$$r = 0,5m \cdot (z - 2,5)$$

- ☐ основная
 - ☐ делительная
 - ☐ начальная
 - ☒ впадинная
 - ☐ выступающая
-

Sual: Какой радиус окружности определяется для нормального цилиндрического зубчатого колеса по формуле (Ќәкі: 1)

$$r = 0,5m(z + 2)$$

- ☐ основная
 - ☐ делительная
 - ☐ начальная
 - ☐ впадинная
 - ☒ выступающая
-

Sual: Чему равен радиус делительной окружности нормального цилиндрического зубчатого колеса, если $m = 4 \text{ mm}$, $z = 18$? (Ќәкі: 1)

- ☐ 40 mm
 - ☐ 30 mm
 - ☐ 33,84 mm
 - ☐ 31 mm
 - ☒ 36 mm
-

Sual: Чему равна высота головки зуба нормального цилиндрического зубчатого колеса, если модуль $m = 4 \text{ mm}$? (Ќәкі: 1)

- ☒ 4 mm
 - ☐ 9 mm
 - ☐ 6,28 mm
 - ☐ 5 mm
 - ☐ 12,56 mm
-

Sual: Чему равна высота ножки зуба нормального цилиндрического зубчатого колеса, если модуль $m = 4 \text{ mm}$? (Җәки: 1)

- ☐ 4 mm
 - ☐ 9 mm
 - ☐ 6,28 mm
 - ☒ 5 mm
 - ☐ 12,56 mm
-

Sual: Чему равна полная высота зуба нормального цилиндрического зубчатого колеса, если модуль $m = 4 \text{ mm}$? (Җәки: 1)

- ☐ 4 mm
 - ☒ 9 mm
 - ☐ 6,28 mm
 - ☐ 5 mm
 - ☐ 12,56 mm
-

Sual: В "нулевом" зацеплении какая окружность совпадает с начальной окружностью? (Җәки: 1)

- ☐ выступающая
 - ☐ впадинная
 - ☒ делительная
 - ☐ ни какой
 - ☐ основная
-

Sual: Какая из формул написана правильно для определения передаточного отношения фрикционных передач с гладкими цилиндрическими катками? (Җәки: 1)

- $$z = \frac{P}{\frac{\pi D^2}{4} [\tau]_{kes}}$$
 ☒
 - $$u = \frac{D_2^2}{D_1(1-\varepsilon)}$$
 ☐
 - $$u = \frac{D_2}{D_1^2(1-\varepsilon)}$$
 ☐
 - $$u = \frac{D_2^2}{D_1^2(1-\varepsilon)}$$
 ☐
 - $$u = \frac{D_2}{D_1(1-\varepsilon^2)}$$
 ☐
-

Sual: Какая из формул написана правильно для определения ведущего катка фрикционной передачи при известном межосевом расстоянии и передаточном числе? (Җәки: 1)

- $$D_1 = \frac{2a}{1+u}$$
 ☒
- $$D_1 = \frac{2a^2}{1+u}$$
 ☐
- $$D_1 = \frac{2a}{1+u^2}$$
 ☐
- $$D_1 = \frac{2a^2}{1+u^2}$$
 ☐
- $$D_1 = \frac{a}{1+u}$$
 ☐

Sual: Какая из формул написано правильно для определения радиус кривизны эвольвент зубцов в точке контакта цилиндрической зубчатый передачей? (Çәki: 1)

$$\frac{1}{\rho_g} = \frac{1}{\rho_1} \pm \frac{1}{\rho_2} \quad \bullet$$

$$\frac{1}{\rho_g} = \frac{1}{\rho_1^2} \pm \frac{1}{\rho_2} \quad \circ$$

$$\frac{1}{\rho_g} = \frac{1}{\rho_1} \pm \frac{1}{\rho_2^2} \quad \circ$$

$$\frac{1}{\rho_g} = \frac{1}{\rho_1^2} \pm \frac{1}{\rho_2^2} \quad \circ$$

$$\frac{1}{\rho_g^2} = \frac{1}{\rho_1} \pm \frac{1}{\rho_2} \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения диаметр длительной окружности цилиндрического зубчатого колеса? (Çәki: 1)

$$d_w = mz \quad \bullet$$

$$d_w = m^2 z \quad \circ$$

$$d_w = m \cdot z^2 \quad \circ$$

$$d_w = m : z \quad \circ$$

$$d_w = m^2 z^2 \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения радиальной силы на цилиндрической косозубой передаче? (Çәki: 1)

$$F_r = F_n \operatorname{tg} \alpha \quad \bullet$$

$$F_r = F_t \operatorname{tg} \alpha \quad \circ$$

$$F_r = F_n^2 \operatorname{tg} \alpha \quad \circ$$

$$F_r = F_n \operatorname{tg}^2 \alpha \quad \circ$$

$$F_r = F_n^2 \operatorname{tg} \alpha \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения осевой силы на цилиндрической косозубой передаче? (Çәki: 1)

$$F_a = F_t \operatorname{tg} \beta \quad \bullet$$

$$F_a = F_n \operatorname{tg} \beta \quad \circ$$

$$F_a = F_t^2 \operatorname{tg} \beta \quad \circ$$

$$F_a = F_t \operatorname{tg}^2 \beta \quad \circ$$

$$F_a = F_t^2 \operatorname{tg}^2 \beta \quad \circ$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения диаметр длительной окружности звездочки? (Çәki: 1)

$$d_1 = \frac{P}{\sin \frac{\pi}{z_1}} \quad \bullet$$

$$d_1 = \frac{P^2}{\sin \frac{\pi}{z_1}} \quad \circ$$

$$d_1 = \frac{P}{\pi^2} \quad \circ$$

$$d_1 = \frac{P}{\sin \frac{\pi^2}{z_1}} \quad \text{○}$$

$$d_1 = \frac{P}{\sin \frac{\pi}{z_1^2}} \quad \text{○}$$

Sual: Как называется звено, предназначенное для направления ползуна и совершающий движение в рычажном механизме? (Җәки: 1)

- ☐ кривошит
☐ коромысло
☐ ползун
☐ движущее плечо
☒ кулис

Sual: Какое из формул написано правильно для определения диаметр ведущего шкифа ременной передачи. (Җәки: 1)

$$D_1 = (520 + 600) \sqrt[3]{\frac{P_1}{\omega_1}} \quad \text{●}$$

$$D_1 = (520 + 600) \sqrt{\frac{P_1}{\omega_1}} \quad \text{○}$$

$$D_1 = (520 + 600) \sqrt[3]{\frac{P_1^2}{\omega_1}} \quad \text{○}$$

$$D_1 = (520 + 600) \sqrt[3]{\frac{P_1^2}{\omega_1^2}} \quad \text{○}$$

$$D_1 = (520 + 600) \sqrt[3]{\frac{P_1^2}{\omega_1^2}} \quad \text{○}$$

Sual: Какое из формул написано правильно для определения передаточного отношения ременной передачи. (Җәки: 1)

$$u = \frac{D_2}{D_1(1-\varepsilon)} \quad \text{●}$$

$$u = \frac{D_2^2}{D_1(1-\varepsilon)} \quad \text{○}$$

$$u = \frac{D_2}{D_1^2(1-\varepsilon)} \quad \text{○}$$

$$u = \frac{D_2}{D_1(1-\varepsilon^2)} \quad \text{○}$$

$$u = \frac{D_2^2}{D_1^2(1-\varepsilon)} \quad \text{○}$$

BÖLMƏ: #20#03

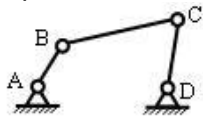
Ad

#20#03

Suallardan

22

Sual: Какой из четырехзвенных шарнирных механизмов является кривошипно-коромысловым? Размеры даны в метрах. (Çəki: 1)



$$l_{AB} = 0,05; \quad l_{BC} = 0,10; \quad l_{CD} = 0,1; \quad l_{AD} = 0,25; \quad \circ$$

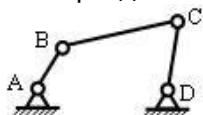
$$l_{AB} = 0,05; \quad l_{BC} = 0,20; \quad l_{CD} = 0,30; \quad l_{AD} = 0,25; \quad \bullet$$

$$l_{AB} = 0,15; \quad l_{BC} = 0,40; \quad l_{CD} = 0,20; \quad l_{AD} = 0,10; \quad \circ$$

$$l_{AB} = 0,20; \quad l_{BC} = 0,25; \quad l_{CD} = 0,30; \quad l_{AD} = 0,10; \quad \circ$$

$$l_{AB} = 0,10; \quad l_{BC} = 0,15; \quad l_{CD} = 0,15; \quad l_{AD} = 0,25 \quad \circ$$

Sual: Какой из четырехзвенных шарнирных механизмов является двухкривошинным? Размеры даны в метрах. (Çəki: 1)



$$l_{AB} = 0,05; \quad l_{BC} = 0,10; \quad l_{CD} = 0,15; \quad l_{AD} = 0,25; \quad \circ$$

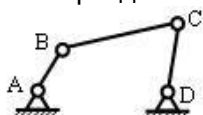
$$l_{AB} = 0,05; \quad l_{BC} = 0,20; \quad l_{CD} = 0,30; \quad l_{AD} = 0,25; \quad \circ$$

$$l_{AB} = 0,15; \quad l_{BC} = 0,40; \quad l_{CD} = 0,20; \quad l_{AD} = 0,10; \quad \circ$$

$$l_{AB} = 0,20; \quad l_{BC} = 0,25; \quad l_{CD} = 0,30; \quad l_{AD} = 0,10; \quad \bullet$$

$$l_{AB} = 0,10; \quad l_{BC} = 0,15; \quad l_{CD} = 0,15; \quad l_{AD} = 0,25 \quad \circ$$

Sual: Какой из четырехзвенных шарнирных механизмов является двухкоромысловым? Размеры даны в метрах. (Çəki: 1)



$$l_{AB} = 0,05; \quad l_{BC} = 0,20; \quad l_{CD} = 0,25; \quad l_{AD} = 0,30; \quad \circ$$

$$l_{AB} = 0,20; \quad l_{BC} = 0,10; \quad l_{CD} = 0,30; \quad l_{AD} = 0,25; \quad \bullet$$

$$l_{AB} = 0,20; \quad l_{BC} = 0,25; \quad l_{CD} = 0,30; \quad l_{AD} = 0,10; \quad \circ$$

$$l_{AB} = 0,15; \quad l_{BC} = 0,25; \quad l_{CD} = 0,30; \quad l_{AD} = 0,35; \quad \circ$$

$$l_{AB} = 0,20; \quad l_{BC} = 0,30; \quad l_{CD} = 0,25; \quad l_{AD} = 0,10 \quad \circ$$

Sual: По какой формуле определяется коэффициент изменения средней скорости выходного звена четырехзвенного шарнирного механизма? (Çəki: 1)

$$k = \frac{180 + \theta}{180 - \theta} \quad \bullet$$

$$k = \frac{180 - \theta}{180 + \theta} \quad \circ$$

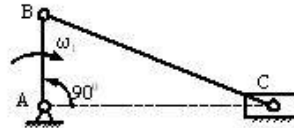
$$k = \frac{90 + \theta}{90 - \theta} \quad \circ$$

$$k = \frac{90 - \theta}{90 + \theta} \quad \circ$$

$$k = \frac{90 + \theta}{180 - \theta} \quad \bigcirc$$

Sual: (Çəki: 1)

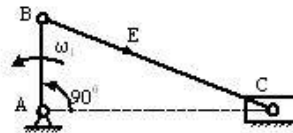
Чему равна скорость ползуна С кривошипно-матричного механизма по данному положению?
 $l_{AB} = 0,12 \text{ m}; \quad \omega_1 = 5 \text{ сан}^{-1}$



- ☐ 0,56 m/san
- ☒ 0,60 m/san
- ☐ 0,64 m/san
- ☐ 0,48 m/san
- ☐ 0,58 m/san

Sual: (Çəki: 1)

Определить скорость точки Е относящегося к звену ВС кривошипно-матричного механизма по данному положению? Дано: $\omega_1 = 12,5 \frac{1}{\text{сан}}$; $l_{AB} = 0,08 \text{ m}$;



- ☒ 1,0 m/san
- ☐ 1,2 m/san
- ☐ 1,12 m/san
- ☐ 1,25 m/san
- ☐ 0,96 m/san

Sual: Если элементарная работа всех действующих внешних сил на звено имеет положительное значение, то, как называется такое звено? (Çəki: 1)

- ☐ выходное звено
- ☐ ведомое звено
- ☐ начальное звено
- ☐ входное звено
- ☒ ведущее звено

Sual: Если во вращательной кинематической паре действующая заменяющая сила реакции проходит внутри окружности трения, то, как будет двигаться вал? (начальное положение - покой) (Çəki: 1)

- ☐ неопределенное вращение
- ☐ равномерное вращение
- ☐ равноускоренное вращение
- ☐ равнозамедленное вращение
- ☒ покой

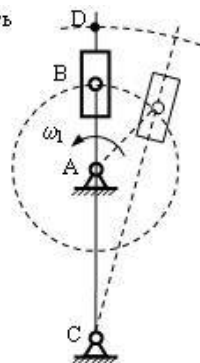
Sual: Как называется окружность соответствующая стандартному модулю в зубчатых колесах? (Çəki: 1)

- ☐ окружность выступа
- ☐ окружность впадин
- ☐ начальная окружность
- ☒ делительная окружность
- ☐ основная окружность

Sual: (Çəki: 1)

В вертикальном положении крив ошина на кулисном механизме определить

скорость точки D. Дано: $\omega_1 = 6 \text{ сан}^{-1}$; $l_{AB} = 0,15 \text{ m}$; $\frac{CD}{CB} = 1,2$

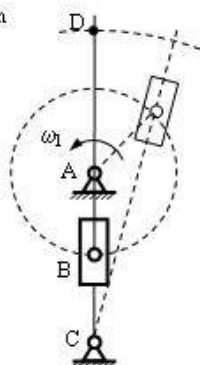


- ☐ 1,2 m/san
- ☐ 1,1 m/san
- ☒ 1,08 m/san
- ☐ 1,12 m/san
- ☐ 1,14 m/san

Sual: (Çəki: 1)

В вертикальном положении крив ошина на кулисном механизме определить

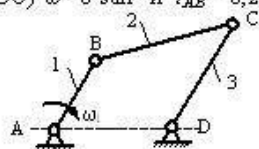
скорость точки D. Дано: $\omega_1 = 8 \text{ сан}^{-1}$; $\frac{CD}{CB} = 4$; $l_{AB} = 0,075 \text{ m}$



- ☐ 2,0 m/san
- ☒ 2,4 m/san
- ☐ 2,6 m/san
- ☐ 2,5 m/san
- ☐ 2,3 m/san

Sual: (Çəki: 1)

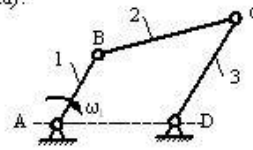
По данному положению четырехзначного шарнирного механизма ($AB \parallel DC$) $\omega = 6 \text{ сан}^{-1}$ и $l_{AB} = 0,25 \text{ m}$ определить скорость точки C.



- ☒ 1,5
- ☐ 1,25
- ☐ 1,35
- ☐ 1,25
- ☐ 1,45

Sual: (Çəki: 1)

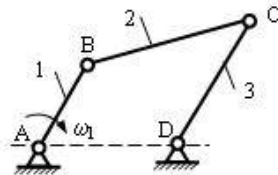
В кривошипно-коромысловом механизме $\omega_1 = 10 \frac{1}{\text{сан}}$; $l_{AB} = 0,12 \text{ м}$; $l_{DC} = 0,24 \text{ м}$. По заданному положению ($AB \parallel DC$) определить скорость коромысла (3-го звена).



- $\omega_3 = 1,0 \text{ сан}^{-1}$ ☐
 $\omega_3 = 5 \text{ сан}^{-1}$ ☒
 $\omega_3 = 6,5 \text{ сан}^{-1}$ ☐
 $\omega_3 = 6\frac{1}{3} \text{ сан}^{-1}$ ☐
 $\omega_3 = 6,6 \text{ сан}^{-1}$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

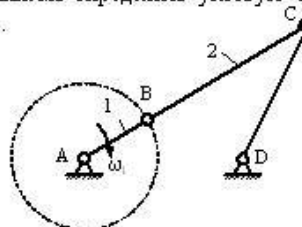
В кривошипно-коромысловом механизме $\omega_1 = 15 \text{ сан}^{-1}$; $l_{AB} = 0,08 \text{ м}$; $l_{CD} = 0,16 \text{ м}$. По заданному положению ($AB \parallel DC$) определить нормальное ускорение a_{CD}^n точки C относительно D.



- $a_{CD}^n = 7,5 \frac{\text{м}}{\text{сан}^2}$ ☐
 $a_{CD}^n = 4,5 \frac{\text{м}}{\text{сан}^2}$ ☐
 $a_{CD}^n = 9,0 \frac{\text{м}}{\text{сан}^2}$ ☒ /
 $a_{CD}^n = 6,2 \frac{\text{м}}{\text{сан}^2}$ ☐
 $a_{CD}^n = 9,6 \frac{\text{м}}{\text{сан}^2}$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

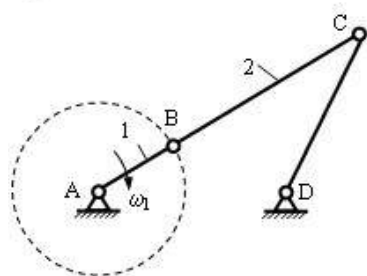
В крайнем положении кривошипно-коромыслового механизма определить угловую скорость ω_2 второго звена. Дано: $\omega_1 = 24 \text{ сан}^{-1}$; $l_{AB} = 0,12 \text{ м}$; $l_{BC} = 0,24 \text{ м}$.



- 13 сан^{-1} ☐
 14 сан^{-1} ☐
 15 сан^{-1} ☐
 12 сан^{-1} ☒
 17 сан^{-1} ☐

Sual: (Çəki: 1)

В крайнем положении кривошипно-коромыслового механизма определить нормальное ускорение a_{CB} точки C относительно B. Дано: $\omega_1 = 25 \text{ рад/с}$; $l_{AB} = 0,08 \text{ м}$; $l_{BC} = 0,2 \text{ м}$.

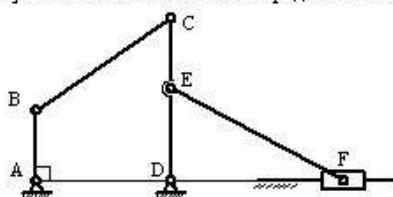


- $24 \frac{\text{м}}{\text{с}^2}$ ☐
- $22 \frac{\text{м}}{\text{с}^2}$ ☐
- $21 \frac{\text{м}}{\text{с}^2}$ ☐
- $23 \frac{\text{м}}{\text{с}^2}$ ☐
- $20 \frac{\text{м}}{\text{с}^2}$ ☒

Sual: (Çəki: 1)

В заданном плоском рычажном механизме в указанном положении определить скорость v_F точки F.

Дано: $v_E = 12,6 \frac{\text{м}}{\text{с}}$; $\frac{DE}{DC} = \frac{2}{3}$; $AB \parallel DC$



- $8,4 \frac{\text{м}}{\text{с}}$ ☒
- $9,2 \frac{\text{м}}{\text{с}}$ ☐
- $8,0 \frac{\text{м}}{\text{с}}$ ☐
- $8,8 \frac{\text{м}}{\text{с}^2}$ ☐
- $8,6 \frac{\text{м}}{\text{с}^2}$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

Чем характеризуется потеря мощности в механизмах? (P_h , P_{Σ} , P_z – соответственно мощности движения полезных и вредных сил сопротивления).

- $\psi = \frac{P_z}{P_{\Sigma}}$ ☐
- $\psi = \frac{P_z}{P_h}$ ☒
- $\psi = \frac{P_h}{P_{\Sigma}}$ ☐
- $\psi = \frac{P_{\Sigma}}{P_z}$ ☐
- $\psi = \frac{P_z}{P_h}$ ☐

Sual: По какой формуле определяется неравномерность движения входного звена? (Җәки: 1)

$$\delta = \frac{\omega_{l_{max}} + \omega_{l_{min}}}{\omega_{l_{ор}}} \quad \text{○}$$

$$\delta = \frac{\omega_{l_{max}} - \omega_{l_{min}}}{\omega_{l_{ор}}} \quad \text{●}$$

$$\delta = \frac{\omega_{l_{max}} + \omega_{l_{min}}}{2} \quad \text{○}$$

$$\delta = \frac{\omega_{l_{max}} - \omega_{l_{min}}}{2} \quad \text{○}$$

$$\delta = \frac{\omega_{l_{max}} - \omega_{l_{ор}}}{\omega_{l_{min}}} \quad \text{○}$$

Sual: Для какой окружности определяется радиус нормального цилиндрического зубчатого колеса по данной формуле? (Җәки: 1)

$$r = 0,5m \cdot z$$

- ☐ основная
- ☒ делительная
- ☐ начальная
- ☐ впадинная
- ☐ выступающая

Sual: Для какой окружности определяется радиус нормального цилиндрического зубчатого колеса по данной формуле? (Җәки: 1)

$$r = 0,5m \cdot z \cdot \cos \alpha$$

- ☒ основная
- ☐ делительная
- ☐ начальная
- ☐ впадинная
- ☐ выступающая

Sual: Какая из формул написана правильно для приведения расчета на прочность по контактным напряжениям цилиндрической фрикционной передачи? (Җәки: 1)

$$\tau = \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\nu^2)}} \sqrt{\frac{qE_g}{\nu_g}} \quad \text{●}$$

$$\tau = \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\nu^2)}} \sqrt{\frac{q^2 E_g}{\nu_g}} \quad \text{○}$$

$$\tau = \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\nu^2)^2}} \sqrt{\frac{q^2 E_g}{\nu_g}} \quad \text{○}$$

$$\tau = \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\nu^2)}} \sqrt{\frac{qE_g^2}{\nu_g}} \quad \text{○}$$

$$\tau = \frac{1}{\sqrt{2\pi(1-\nu^2)}} \sqrt{\frac{qE_g}{\nu_g^2}} \quad \text{○}$$

BÖLMƏ: #21#02

Ad	#21#02
Suallardan	5
Maksimal faiz	5
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как называется звено в рычажном механизме не имеющий возможность совершать полный оборот вращения относительно опоры? (Çəki: 1)

- ☐ кривошит
☒ коромысло
☐ ползун
☐ движущее плечо
☐ кулис

Sual: Какая из формул написана правильно для определения диаметр ведущего шкифа ременной передачи? (Çəki: 1)

- $D_1 = (520 + 600) \sqrt[3]{\frac{P_1}{\omega_1}}$ ☒
 $D_1 = (520 + 600) \sqrt{\frac{P_1}{\omega_1}}$ ☐
 $D_1 = (520 + 600) \sqrt[3]{\frac{P_1^2}{\omega_1}}$ ☐
 $D_1 = (520 + 600) \sqrt[3]{\frac{P_1^2}{\omega_1^2}}$ ☐
 $D_1 = (520 + 600) \sqrt[3]{\frac{P_1^2}{\omega_1^2}}$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения передаточного отношения ременной передачи? (Çəki: 1)

- $u = \frac{D_2}{D_1(1-\varepsilon)}$ ☒
 $u = \frac{D_2^2}{D_1(1-\varepsilon)}$ ☐
 $u = \frac{D_2}{D_1^2(1-\varepsilon)}$ ☐
 $u = \frac{D_2}{D_1(1-\varepsilon^2)}$ ☐
 $u = \frac{D_2^2}{D_1^2(1-\varepsilon)}$ ☐

Sual: Какая из формул написано правильно для определения длительный диаметра червяка? (Çəki: 1)

- $d_1 = m \cdot q$ ☒
 $d_1 = m^2 \cdot q$ ☐
 $d_1 = m \cdot q^2$ ☐
 $d_1 = m : q$ ☐
 $d_1 = m^2 \cdot q^2$ ☐

Sual: Какая из формул написана правильно для определения диаметра вершин червяка? (Çəki: 1)

- $d_{a1} = m \cdot (q + 2)$ ☒
 $d_{a1} = m \cdot (q - 2)$ ☐
 $d_{a1} = m^2 \cdot (q + 2)$ ☐
 $d_{a1} = m \cdot (q^2 + 2)$ ☐
 $d_{a1} = m^2 \cdot (q + 2)$ ☐

BÖLMƏ: #21#03

Ad	#21#03
Suallardan	10
Maksimal faiz	10
Sualları qarışdırmaq	☒
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Сколько параметров сил реакции, возникающие на этой кинематической паре неизвестно? (Çəki: 1)



- ☐ 4
☐ 1
☐ 3
☒ 5
☐ 2

Sual: Сколько параметров сил реакции, возникающие на этой кинематической паре неизвестно? (Çəki: 1)



- ☒ 4
☐ 1
☐ 2
☐ 3
☐ 5

Sual: Чему равен главный вектор инерционных сил, действующих на звено? (Җәкі: 1)

$\vec{F}_a = -m \cdot \vec{a}_s$ ☒

$\vec{F}_a = m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{F}_a = -m \cdot \vec{e}$ ☐

$\vec{F}_a = J_s \cdot \vec{e}$ ☐

$\vec{F}_a = -J_s \cdot \vec{e}$ ☐

Sual: Чему равен главный момент инерционных сил, действующих на звено? (Җәкі: 1)

$\vec{M}_a = m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = -J_s \cdot \vec{a}_s$ ☒

$\vec{M}_a = J_s \cdot \vec{e}$ ☐

$\vec{M}_a = -J_s \cdot \vec{e}$ ☐

Sual: Чему равен главный вектор и главный момент инерционных сил, действующих на звено, совершающее равномерное поступательное движение? (Җәкі: 1)

$\vec{F}_a = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = -J_s \cdot \vec{e}$

$\vec{F}_a = m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = 0$

$\vec{F}_a = 0$ ☐

$\vec{M}_a = -J_s \cdot \vec{e}$

$\vec{F}_a = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = 0$

$\vec{F}_a = 0$ ☒

$\vec{M}_a = 0$

Sual: Чему равен главный вектор и главный момент инерционных сил, действующих на неравномерно вращающееся звено вокруг центра масс? (Җәкі: 1)

$\vec{F}_a = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = J_s \cdot \vec{e}$

$\vec{F}_a = 0$ ☐

$\vec{M}_a = 0$

$\vec{F}_a = 0$ ☒

$\vec{M}_a = -J_s \cdot \vec{e}$

$\vec{F}_a = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = 0$

$\vec{F}_a = m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = 0$

Sual: Чему равен главный вектор и главный момент инерционных сил, действующих на равномерно вращающееся звено вокруг центра масс? (Җәкі: 1)

$\vec{F}_a = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐

$\vec{M}_a = J_s \cdot \vec{e}$

- $\vec{F}_x = 0$ ☒
 $\vec{M}_x = 0$
 $\vec{F}_x = 0$ ☐
 $\vec{M}_x = -J_s \cdot \vec{\epsilon}$
 $\vec{F}_x = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐
 $\vec{M}_x = 0$
 $\vec{F}_x = m \cdot \vec{a}_s$ ☐
 $\vec{M}_x = 0$
-

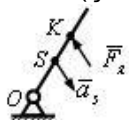
Sual: Чему равен главный вектор и главный момент инерционных сил, если звено равномерно вращается вокруг оси не проходящее через центр масс? (Ҷаби: 1)

- $\vec{F}_x = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐
 $\vec{M}_x = J_s \cdot \vec{\epsilon}$
 $\vec{F}_x = 0$ ☐
 $\vec{M}_x = 0$
 $\vec{F}_x = 0$ ☐
 $\vec{M}_x = -J_s \cdot \vec{\epsilon}$
 $\vec{F}_x = -m \cdot \vec{a}_s$ ☒
 $\vec{M}_x = 0$
 $\vec{F}_x = m \cdot \vec{a}_s$ ☐
 $\vec{M}_x = 0$
-

Sual: Чему равен главный вектор и главный момент инерционных сил, если звено неравномерно вращается вокруг оси не проходящее через центр масс? (Ҷаби: 1)

- $\vec{F}_x = -m \cdot \vec{a}_s$ ☒
 $\vec{M}_x = -J_s \cdot \vec{\epsilon}$
 $\vec{F}_x = m \cdot \vec{a}_s$ ☐
 $\vec{M}_x = J_s \cdot \vec{\epsilon}$
 $\vec{F}_x = -m \cdot \vec{a}_s$ ☐
 $\vec{M}_x = 0$
 $\vec{F}_x = 0$ ☐
 $\vec{M}_x = -J_s \cdot \vec{\epsilon}$
 $\vec{F}_x = 0$ ☐
 $\vec{M}_x = J_s \cdot \vec{\epsilon}$
-

Sual: По какой формуле определяются координаты центра покачивания К вращающегося звена? (Ҷаби: 1)



- $l_{ok} = l_{os} + \frac{J_s}{m}$ ☐
 $l_{ok} = l_{os} + \frac{J_s}{l_{os}}$ ☐
 $l_{ok} = l_{os} + \frac{J_s}{m \cdot l_{os}}$ ☒

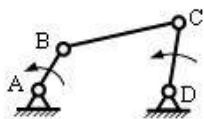
$$l_{ok} = l_{os} - \frac{J_s}{m \cdot l_{os}} \quad \text{○}$$

$$l_{ok} = l_{os} + \frac{J_s}{l_{os}^2} \quad \text{○}$$

BÖLMƏ: #22#03

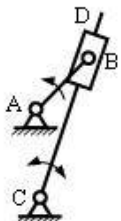
Ad	#22#03
Suallardan	3
Maksimal faiz	3
Sualları qarışdırmaq	☐
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Как называется этот механизм? (Çəki: 1)



- ☐ кривошипно-метричный
- ☒ двухкривошинный
- ☐ двухметричный
- ☐ кривошипно-ползучий
- ☐ кулисный

Sual: Как называется этот механизм? (Çəki: 1)



- ☐ кривошипно-метричный
- ☐ двухкривошинный
- ☐ двухметричный
- ☐ кривошипно-ползучий
- ☒ кулисный

Sual: Какая часть валов называется сапфой? (Çəki: 1)

- ☒ часть, где посажен подшипник
- ☐ часть, где посажено зубчатое колесо
- ☐ часть, где посажена муфта
- ☐ часть, где вырезана шпоночная кановка
- ☐ часть, где имеется буртик для ограничения перемещения детали на осевом направлении

BÖLMƏ: #24#02

Ad	#24#02
Suallardan	2
Maksimal faiz	2

Sualları qarışdırmaq



Suallar təqdim etmək

1 %

Sual: При катании прямой линии по неподвижному цилиндру, какая кривая описывает его точки? (Çəki: 1)

- ☐ окружность
- ☐ эпициклоида
- ☐ гипоциклоида
- ☐ эллипс
- ☒ эвалент окружности

Sual: Какая окружность образует эвалент профиля в цилиндрическом зубчатом колесе? (Çəki: 1)

- ☐ выступающая
- ☒ основная
- ☐ впадинная
- ☐ делительная
- ☐ начальная

BÖLMƏ: #15#02

Ad

#15#02

Suallardan

13

Maksimal faiz

13

Sualları qarışdırmaq



Suallar təqdim etmək

1 %

Sual: Какая из формул написана правильно для определения полярного момента инерции плоской фигуры. (Çəki: 1)

- $J_q = \int_F \rho^2 dF$ ☒
- $J_q = \int_F \rho^3 dF$ ☐
- $J_q = \int \rho^3 dF$ ☐
- $J_q = \int \rho^2 dF$ ☐
- $J_q = \int_0^4 \rho^2 dF$ ☐

Sual: Какие из формул написаны правильно для определения величины касательного напряжения в любой точке поперечного сечения бруса при кручении. (Çəki: 1)

- $\tau_\rho = \frac{M_b}{J_\rho} \cdot \rho$ ☒
- $\tau_\rho = \frac{M_b^2}{J_\rho} \cdot \rho$ ☐
- $\tau_\rho = \frac{M_b}{J_\rho^2} \cdot \rho$ ☐

$$\tau_p = \frac{M_b}{J_p} \cdot \rho^2 \quad \text{○}$$

$$\tau_p = \frac{M_b^2}{J_p} \cdot \rho^2 \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения угол закручивания бруса, при постоянном поперечном сечении и при действии крутящего момента постоянного значения. (Çəki: 1)

$$\varphi = \frac{M_b \ell}{GJ_p} \quad \text{●}$$

$$\varphi = \frac{M_b^2 \ell}{GJ_p} \quad \text{○}$$

$$\varphi = \frac{M_b \ell^2}{GJ_p} \quad \text{○}$$

$$\varphi = \frac{M_b \ell}{G^2 J_p} \quad \text{○}$$

$$\varphi = \frac{M_b \ell}{GJ_p^2} \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения жесткости бруса при кручении, при постоянном поперечном сечении бруса и при действии крутящего момента постоянного значения. (Çəki: 1)

$$GJ_p = \frac{M_b \ell}{\varphi} \quad \text{●}$$

$$GJ_p = \frac{M_b^2 \ell}{\varphi} \quad \text{○}$$

$$GJ_p = \frac{M_b \ell^2}{\varphi} \quad \text{○}$$

$$GJ_p = \frac{M_b \ell}{\varphi^2} \quad \text{○}$$

$$GJ_p = \frac{M_b \ell^2}{\varphi^2} \quad \text{○}$$

Sual: При расчете на жесткость, какая из формул написана правильно для определения поперечного сечения бруса при кручении. (Çəki: 1)

$$\frac{M_b}{GJ_p} \leq [\theta] \quad \text{●}$$

$$\frac{M_b^2}{GJ_p} \leq [\theta] \quad \text{○}$$

$$\frac{M_b}{G^2 J_p} \leq [\theta] \quad \text{○}$$

$$\frac{M_b}{GJ_p^2} \leq [\theta] \quad \text{○}$$

$$\frac{M_b}{GJ_p} \leq [\theta]^2 \quad \text{○}$$

Sual: При известном значении относительного угла закручивания приходящегося на 1 метр длины вала какая из формул написана правильно для определения полярного момента инерции. (Ҷаќи: 1)

$$J_p = \frac{M_b}{G[\theta]} \quad \text{●}$$

$$J_p = \frac{M_b^2}{G[\theta]} \quad \text{○}$$

$$J_p = \frac{M_b}{G^2[\theta]} \quad \text{○}$$

$$J_p = \frac{M_b}{G[\theta]^2} \quad \text{○}$$

$$J_p = \frac{M_b^2}{G^2[\theta]} \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения статического момента плоскости сечения. (Ҷаќи: 1)

$$S_y = \int_F z dF \quad \text{●}$$

$$S_y = \int_F z^2 dF \quad \text{○}$$

$$S_y = \int_F z^3 dF \quad \text{○}$$

$$S_y = \int_F z dF \quad \text{○}$$

$$S_y = \int_0^I z dF \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения осевого момента инерции плоских сечений. (Ҷаќи: 1)

$$J_y = \int_F z^2 dF \quad \text{●}$$

$$J_y = \int_F z dF \quad \text{○}$$

$$J_y = \int_F z^3 dF \quad \text{○}$$

$$J_y = \int_F z^2 dF^2 \quad \text{○}$$

$$J_y = \int_0^I z^2 dF \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения центробежного момента инерции плоских сечений. (Ҷаќи: 1)

$$J_{yz} = \int_F yz dF \quad \text{●}$$

$$J_{yz} = \int_V y^2 z dF \quad \textcircled{}$$

$$J_{yz} = \int_V yz^2 dF \quad \textcircled{}$$

$$J_{yz} = \int_V y^2 z^2 dF \quad \textcircled{}$$

$$J_{yz} = \int_V y^2 z^2 dF \quad \textcircled{}$$

Sual: Какая из формул вращающее условие прочности при кручении бруса написана правильно. 28 (Їәкі: 1)

$$\frac{M_b}{W_p} \leq [\tau] \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\frac{M_b}{W_p} \leq [\tau] \quad \textcircled{}$$

$$\frac{M_b}{W_p} \leq [\tau] \quad \textcircled{}$$

$$\frac{M_b}{W_p} \leq [\tau] \quad \textcircled{}$$

$$\frac{M_b}{W_p} \leq [\tau] \quad \textcircled{}$$

Sual: Какая из формул вращающий закон Гука при сдвиге написано правильно. (Їәкі: 1)

$$\tau = \gamma \cdot G \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\tau = \gamma^2 \cdot G \quad \textcircled{}$$

$$\tau = \gamma \cdot G^2 \quad \textcircled{}$$

$$\tau = \gamma^3 \cdot G \quad \textcircled{}$$

$$\tau = \gamma^2 \cdot G^2 \quad \textcircled{}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения относительного угла закручивания. (Їәкі: 1)

$$\theta = \frac{M_b}{GJ_p} \quad \textcircled{\bullet}$$

$$\theta = \frac{M_b^2}{GJ_p} \quad \textcircled{}$$

$$\theta = \frac{M_b}{G^2 J_p} \quad \textcircled{}$$

$$\theta = \frac{M_b}{GJ_p^2} \quad \textcircled{}$$

$$\theta = \frac{M_b}{G^2 J_p^2} \quad \textcircled{}$$

Sual: При появлении в поперечных сечениях бруса какого силового фактора (Çəki: 1)

- ☒ крутящий момент
- ☐ сгибающий момент
- ☐ поперечная сила
- ☐ нормальная сила
- ☐ поперечная и нормальная сила

BÖLMƏ: #15#03

Ad	#15#03
Suallardan	6
Maksimal faiz	6
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: Какая из формул написана правильно для определения момента инерции прямоугольника относительно оси у, совпадающая с основанием. (Çəki: 1)

- ☒ $J_y = \frac{bh^3}{12}$
- ☐ $J_y = \frac{b^2h^3}{12}$
- ☐ $J_y = \frac{b^2h^2}{12}$
- ☐ $J_y = \frac{b^3h^2}{12}$
- ☐ $J_y = \frac{b^3h^3}{12}$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения момента инерции прямоугольника относительно оси z , совпадающей по высоте. (Çəki: 1)

- ☒ $J_z = \frac{hb^3}{12}$
- ☐ $J_z = \frac{h^2b^2}{12}$
- ☐ $J_z = \frac{h^2b^3}{12}$
- ☐ $J_z = \frac{h^3b^2}{12}$
- ☐ $J_z = \frac{h^3b^3}{12}$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения момента инерции треугольника, проходящая через центр тяжести. (Çəki: 1)

- ☒ $J_y = \frac{bh^3}{36}$
- ☐ $J_y = \frac{b^2h^3}{36}$
- ☐ $J_y = \frac{b^2h^3}{-}$

$$J_y = \frac{b^3 h^3}{36} \quad \text{○}$$

$$J_y = \frac{b^3 h^2}{36} \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения момента инерции круга с радиусом R. (Җәки: 1)

$$J_y = \frac{\pi R^4}{2} \quad \text{●}$$

$$J_y = \frac{\pi^2 R^4}{2} \quad \text{○}$$

$$J_y = \frac{\pi^3 R^4}{2} \quad \text{○}$$

$$J_y = \frac{\pi^2 R^3}{2} \quad \text{○}$$

$$J_y = \frac{\pi^3 R^2}{2} \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения главные моменты инерции круга с диаметром d. (Җәки: 1)

$$J_y = \frac{\pi d^4}{64} \quad \text{●}$$

$$J_y = \frac{\pi^2 d^4}{64} \quad \text{○}$$

$$J_y = \frac{\pi^3 d^4}{64} \quad \text{○}$$

$$J_y = \frac{\pi^4 d^4}{64} \quad \text{○}$$

$$J_y = \frac{\pi^4 R^2}{64} \quad \text{○}$$

Sual: Какая из формул написана правильно для определения полярного момента инерции круга с диаметром d относительно центра тяжести. (Җәки: 1)

$$J_p = \frac{\pi d^4}{32} \quad \text{●}$$

$$J_p = \frac{\pi d^4}{64} \quad \text{○}$$

$$J_p = \frac{\pi^2 d^4}{32} \quad \text{○}$$

$$J_p = \frac{\pi^3 d^4}{32} \quad \text{○}$$

$$J_p = \frac{\pi^4 d^4}{32} \quad \text{○}$$

BÖLMƏ: 04#02

Ad	04#02
Suallardan	7
Maksimal faiz	7
Sualları qarışdırmaq	
Suallar təqdim etmək	1 %

Sual: (Çəki: 1)

Зная массу m точки и ее закон движения $x = f_1(t)$, $y = f_2(t)$, $z = f_3(t)$ можно найти силу действующей на точку - это какая задача динамики.

- ☒ первая
- ☐ вторая
- ☐ третья
- ☐ нулевая
- ☐ четвертая

Sual: Какие из этих формул является теоремой о моменте инерции относительно параллельных осей (Z_c - ось центра тяжести тела. (Çəki: 1)

- $I_{z_1} = I_{z_c} - Md^2$ ☐
- $I_{z_1} = I_{z_c} + Md^2$ ☒
- $I_{z_c} = I_{z_1} - Md^2$ ☐
- $I_{z_c} = I_{z_1} + Md^2$ ☐
- $I_{z_c} = I_{z_1} + Md$ ☐

Sual: Указать теорему об изменении количества движения точки в дифференциальной форме. (Çəki: 1)

- $\frac{d(ma)}{dt} = \overline{F}$ ☐
- $\frac{d}{dt}(m\overline{v}) = \overline{F}$ ☒
- $m \frac{dv}{dt} = F$ ☐
- $m d\overline{v} = F$ ☐
- $m da = F dt$ ☐

Sual: (Çəki: 1)

Модуль постоянной по направлению силы изменяется по закону $F = 5 + 9t^2$.
Найти модуль импульса этой силы за промежуток времени $t = t_2 - t_1$ где $t_2 = 2$ с, $t_1 = 0$

- ☐ 40
- ☒ 34
- ☐ 36
- ☐ 14
- ☐ 28

Sual: Какие формулы являются дифференциальными уравнением движения центра массе в координатной форме? (Җәки: 1)

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = F_x \quad \text{○}$$

$$m \frac{d^2 z}{dt^2} = F_z$$

$$m \frac{d^2 y}{dt^2} = F_y$$

$$M \frac{d^2 x_c}{dt^2} = \sum F_{ix}^e \quad \text{●}$$

$$M \frac{d^2 y_c}{dt^2} = \sum F_{iy}^e$$

$$M \frac{d^2 z_c}{dt^2} = \sum F_{iz}^e$$

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = F_x^e + F_x^i \quad \text{○}$$

$$m \frac{d^2 y}{dt^2} = F_y^e + F_y^i$$

$$m \frac{d^2 z}{dt^2} = F_z^e + F_z^i$$

$$m \frac{dv}{dt} = F_t \quad \text{○}$$

$$m \frac{v^2}{\rho} = F_n$$

$$0 = F_n$$

$$m \frac{dx}{dt} = F \quad \text{○}$$

$$m \frac{dy}{dt} = F$$

$$m \frac{dz}{dt} = F$$

Sual: Указать теорему кинетической энергии системы в общем случае. (Җәки: 1)

$$\frac{mv^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = A \quad \text{○}$$

$$T - T_0 = \sum A_k^e + \sum A_k^i \quad \text{●}$$

$$T - T_0 = \sum A_t \quad \text{○}$$

$$T + T_0 = \sum A_k^e \quad \text{○}$$

$$T + T_0 = \sum A_k^e + \sum A_k^i \quad \text{○}$$

Sual: (Җәки: 1)

Прямолинейное движение материальной точки массой $m = 4$ кг задано уравнением $S = 4t + 2t^2$. Найти кинетическую энергию этой точки в моменте времени $t = 2$ с

☐ 106

☒ 288

- ☐ 304
 - ☐ 145
 - ☐ 318
-

