

3652y_Ru_Æyani_Yekun imtahan testinin sualları

Fənn : 3652y Tətbiqi mexanika-2

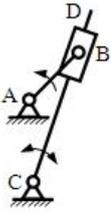
1 Как называется звено рычажного механизма, образующее поступательную кинематическую пару со стойкой?

- ползун
- кривошип
- коромысло
- шатун
- кулиса

2 Как называется звено рычажного механизма, которое может совершать только неполный оборот вокруг стойки?

- кулиса
- кривошип
- коромысло
- ползун
- шатун

3 Как называется данный рычажный механизм?



- двухкривошипный
- двухкоромысловый
- кривошипно-ползунный
- кулисный
- кривошипно-коромысловый

4 Как называется звено, которому сообщается движение, преобразуемое механизмом в требуемое движение других звеньев?

- ведущее звено
- выходное звено
- ведомое звено
- начальное звено
- входное звено

5 Как называется звено, совершающее движение, для выполнения которого предназначается механизм?

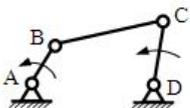
- ведущее звено
- выходное звено
- ведомое звено
- начальное звено
- входное звено

6 Как называется данный рычажный механизм?



- кулисный
- кривошипно-коромысловый
- двухкривошипный
- двухкоромысловый
- кривошипно-ползунный

7 Как называется данный рычажный механизм?



- кулисный
- кривошипно-коромысловый
- двухкривошипный

11.05.2016

- двухкоромысловый
- кривошипно-ползунный

8 Как называется подвижная направляющая ползуна рычажного механизма?

- кулиса
- кривошип
- коромысло
- ползун
- шатун

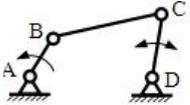
9 Как называется система тел, предназначенная для преобразования движения одного или нескольких твердых тел в требуемое движение других твердых тел?..

- кинематическое соединение
- механизм
- машина
- кинематическая пара
- кинематическая цепь

10 Как называется звено рычажного механизма, которое может совершать полный оборот вокруг стойки?

- кулиса
- кривошип
- коромысло
- ползун
- шатун

11 Как называется данный рычажный механизм?



- кулисный
- кривошипно-коромысловый
- двухкривошипный
- двухкоромысловый
- кривошипно-ползунный

12 Как называется машина, преобразующая любой вид энергии в механическую?.

- информационная машина
- транспортная машина
- технологическая машина
- генератор.
- генератор

13 Как называется машина, перемещающая материалы??

- информационная машина
- транспортная машина
- машина
- двигатель
- генератор

14 Как называется подвижное соединение двух соприкасающихся звеньев?

- кинематическое соединение
- механизм
- машина
- кинематическая пара
- кинематическая цепь

15 Как называется машина, преобразующая механическую энергию в любой другой вид энергии?.

- информационная машина
- транспортная машина
- технологическая машина
- двигатель.
- генератор

16 Как называется связанная система звеньев, образующих друг с другом кинематические пары?

- кинематическое соединение
- механизм
- машина
- кинематическая пара
- кинематическая цепь

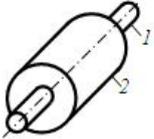
17 Как называется устройство, выполняющее механические движения для преобразования энергии, материалов и информации с целью замены или облегчения физического и умственного труда человека?

- кинематическое соединение
- механизм
- кинематическая пара
- кинематическая цепь
- машина

18 Как называется машина, преобразующая размеры, формы и свойства материалов?

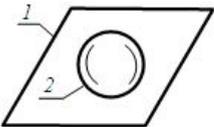
- генератор
- транспортная машина
- механическая машина
- двигатель.
- информационная машина

19 Сколько подвижностей имеет данная кинематическая цепь?..



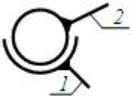
- 4
- 2
- 1
- 3
- 5

20 Сколько подвижностей имеет данная кинематическая цепь???



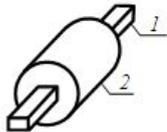
- 5
- 1
- 2
- 3
- 4

21 Сколько подвижностей имеет данная кинематическая цепь. ?



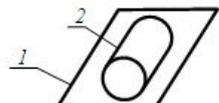
- 5
- 1
- 3
- 2
- 4

22 Сколько подвижностей имеет данная кинематическая цепь?.



- 5
- 3
- 2
- 1
- 4

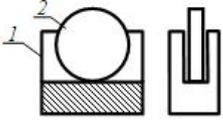
23 Сколько подвижностей имеет данная кинематическая цепь??



11.05.2016

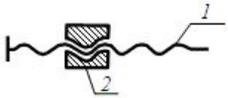
- 3
- 5
- 4
- 2
- 1

24 Сколько подвижностей имеет данная кинематическая цепь?..



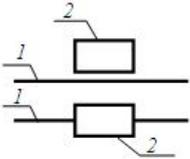
- 2
- 5
- 4
- 3
- 1

25 Условное обозначение какой кинематической пары приведено на схеме?.



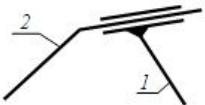
- одноподвижная винтовая
- трехподвижная сферическая
- двухподвижная цилиндрическая
- одноподвижная вращательная
- одноподвижная поступательная

26 Условное обозначение какой кинематической пары приведено на схеме??



- одноподвижная вращательная
- трехподвижная сферическая
- двухподвижная цилиндрическая
- одноподвижная винтовая
- одноподвижная поступательная

27 Условное обозначение какой кинематической пары приведено на схеме???



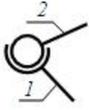
- одноподвижная винтовая
- трехподвижная сферическая
- двухподвижная цилиндрическая
- одноподвижная поступательная
- одноподвижная вращательная

28 Условное обозначение какой кинематической пары приведено на схеме. ?



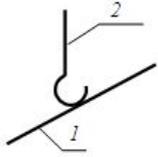
- двухподвижная цилиндрическая
- одноподвижная поступательная
- одноподвижная вращательная
- одноподвижная винтовая
- трехподвижная сферическая

29 Условное обозначение какой кинематической пары приведено на схеме??



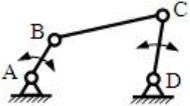
- трехподвижная сферическая
- одноподвижная поступательная
- одноподвижная вращательная
- одноподвижная винтовая
- двухподвижная цилиндрическая

30 Условное обозначение какой кинематической пары приведено на схеме?



- одноподвижная вращательная
- одноподвижная поступательная
- трехподвижная сферическая
- двухподвижная цилиндрическая
- четырехподвижная цилиндрическая

31 Как называется данный рычажный механизм?



- двухкривошипный
- кривошипно- коромысловый
- кулисный
- кривошипно-ползунный
- двухкоромысловый

32 Чему равно число условий связи в одноподвижной кинематической паре

- 5
- 1
- 2
- 3
- 4

33 Чему равно число условий связи в трехподвижной кинематической паре. ?

- 5
- 1
- 2
- 3
- 4

34 Чему равно число условий связи в пятиподвижной кинематической паре?.

- 1
- 5
- 2
- 3
- 4

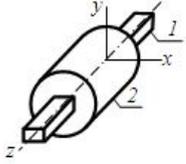
35 Чему равно число условий связи в двухподвижной кинематической паре??

- 3
- 1
- 2
- 4
- 5

36 Чему равно число условий связи в четырехподвижной кинематической паре?..

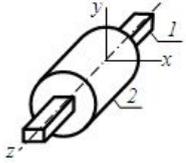
- 2
- 4
- 5
- 1
- 3

37 Какие относительные движения звеньев возможны в данной кинематической паре?.



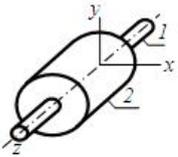
- поступательное вдоль оси z
- поступательное вдоль x, вращательное вокруг z
- поступательное вдоль z, вращательное вокруг z
- поступательные вдоль осей x и y
- поступательные вдоль осей x и z

38 Какие относительные движения звеньев ограничены в данной кинематической паре???



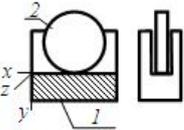
- поступательные вдоль x, z; вращательные вокруг x, y
- поступательные вдоль x, y и z
- поступательные вдоль x, y; вращательные вокруг x, y, z
- поступательные вдоль y, z; вращательные вокруг x, y
- поступательное вдоль z, вращательные вокруг x, y

39 Какие относительные движения звеньев ограничены в данной кинематической паре??



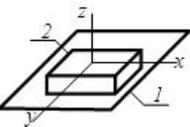
- поступательные вдоль x, y; вращательные вокруг x, y
- поступательное вдоль z, вращательные вокруг x, y
- поступательные вдоль x, y; вращательные вокруг x, y, z
- поступательные вдоль x, y и z
- поступательные вдоль y, z; вращательные вокруг x, y

40 Какие относительные движения звеньев ограничены в данной кинематической паре??



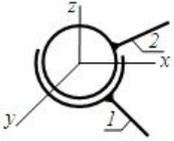
- поступательные вдоль y, z; вращательные вокруг x, y
- поступательные вдоль x, y; вращательные вокруг x, y.
- поступательные вдоль x, y и z
- поступательные вдоль x, y; вращательные вокруг x, y, z
- поступательное вдоль z; вращательные вокруг x, y

41 Какие относительные движения звеньев ограничены в данной кинематической паре?.



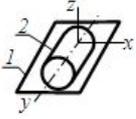
- поступательные вдоль x, вращательные вокруг y и z.
- поступательное вдоль z, вращательные вокруг x и y
- поступательные вдоль x и y; вращательные вокруг x, y, z
- поступательные вдоль y и z; вращательные вокруг x и y
- поступательные вдоль x и y; вращательные вокруг x и y

42 Какие относительные движения звеньев ограничены в данной кинематической паре?..



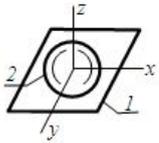
- поступательное вдоль z, вращательное вокруг z
- поступательное вдоль z, вращательное вокруг x
- поступательное вдоль y, вращательное вокруг y
- поступательные вдоль x, y и z
- вращательные вокруг x и y

43 Какие относительные движения звеньев ограничены в данной кинематической паре???



- поступательные вдоль x, y и z
- поступательное вдоль z, вращательное вокруг y.
- поступательное вдоль y
- вращательные вокруг x и y
- поступательное вдоль z, вращательное вокруг x

44 Какие относительные движения звеньев ограничены в данной кинематической паре?.



- вращательные вокруг x и y
- поступательное вдоль y
- поступательное вдоль z.
- поступательное вдоль z, вращательное вокруг x
- поступательные вдоль x, y и z

45 Какая из кинематических пар является одноподвижной?

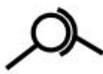
- ..



- ..



- ..



- ..



- ..



46 Какая из кинематических пар является двухподвижной?

- ..



.



..



..

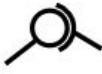


.



47. Какая из кинематических пар является трехподвижной?

..



.



..



..



.



48. Какая из кинематических пар является четырехподвижной?

..



.



..



.



..



49 Какая из кинематических пар является пятиподвижной?

..



.



..



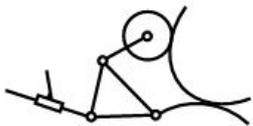
.



..



50 Чему равно число подвижных звеньев в данной плоской кинематической цепи??



6

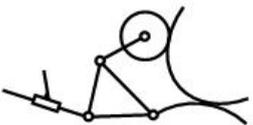
5

9

7

2

51 Чему равно число кинематических пар в данной плоской кинематической цепи??



6

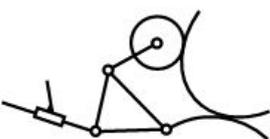
5

9

7

2

52 Чему равно число кинематических пар низшего класса в данной плоской кинематической цепи?..



9

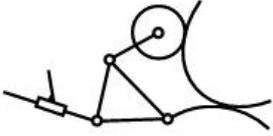
5

6

11.05.2016

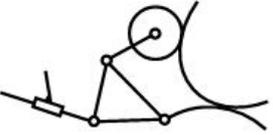
- 2
- 7

53 Чему равно число кинематических пар высшего класса в данной плоской кинематической цепи?.



- 9
- 5
- 6
- 2
- 7

54 Чему равно подвижность данной плоской кинематической цепи???



- 9
- 2
- 6
- 5
- 7

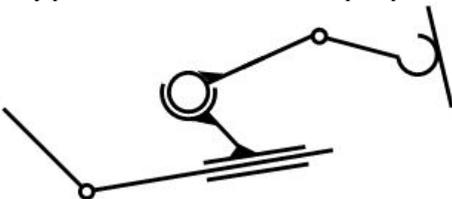
55 Какой формулой определяется подвижность плоских кинематических цепей?

- $3m - 2p_1 - p_2$
- $3m + 2p_1 + p_2$
- $3m - 2p_2 - p_1$
- $6m - 5p_1 - 4p_2 - 3p_3 - 2p_4 - p_5$
- $6m - 5p_5 - 4p_4 - 3p_3 - 2p_2 - p_1$

56 Какой формулой определяется подвижность пространственных кинематических цепей?

- $6m - 5p_1 - 4p_2 - 3p_3 - 2p_4 - p_5$
- $3m - 2p_1 - p_2$
- $3m - 2p_2 - p_1$
- $3m + 2p_1 + p_2$
- $6m - 5p_5 - 4p_4 - 3p_3 - 2p_2 - p_1$

57 Чему равна подвижность данной пространственной цепи??



- 18

- 14
- 17
- 10
- 11

58 Какая из формул является формулой Сомова-Малышева?

- .

$$w = 6n - 5p_1 - 4p_2 - 3p_3 - 2p_4 - p_5;$$

- ,

$$w = 3n - 2p_1 - p_2;$$

- ..

$$w = 3n - 2p_2 - p_1;$$

- ..

$$w = 3n + 2p_1 + p_2 .$$

- ..

$$w = 6n - 5p_5 - 4p_4 - 3p_3 - 2p_2 - p_1;$$

59 Какая из формул является формулой Чебышева?

- ..

$$w = 3n - 2p_2 - p_1;$$

- ..

$$w = 3n + 2p_1 + p_2 .$$

- .

$$w = 3n - 2p_1 - p_2;$$

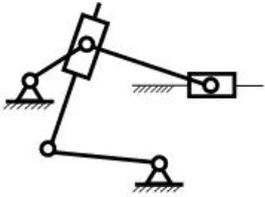
- ,

$$w = 6n - 5p_1 - 4p_2 - 3p_3 - 2p_4 - p_5;$$

- ..

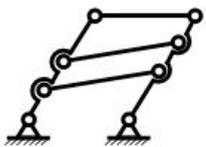
$$w = 6n - 5p_5 - 4p_4 - p_3 - 2p_2 - p_1;$$

60 Чему равно число одноподвижных кинематических пар в данном плоском механизме. ?



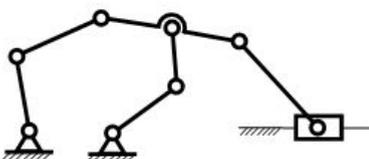
- 6
- 8
- 9
- 10
- 7

61 Сколько подвижностей имеет данная плоская система?..



- 2
- 0
- 1
- 2
- 1

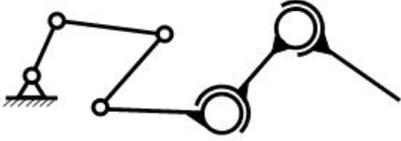
62 Сколько подвижностей имеет данный плоский механизм???



11.05.2016

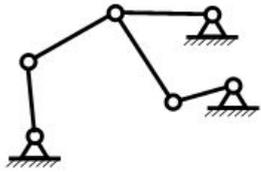
- 1
- 3
- 0
- 1
- 2

63 Чему равна подвижность данного манипулятора??



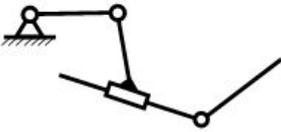
- 11
- 9
- 10
- 7
- 8

64 Чему равна подвижность данного плоского механизма??



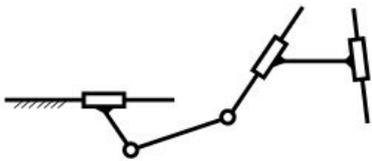
- 0
- 2
- 1
- 1
- 2

65 Чему равна подвижность данного плоского механизма???



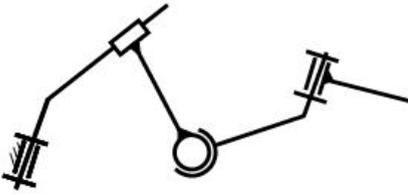
- 4
- 1
- 1
- 2
- 3

66 Чему равна подвижность данного плоского механизма??



- 7
- 2
- 0
- 2
- 5

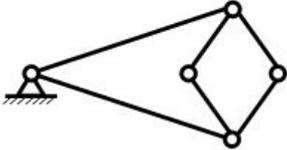
67 Чему равна подвижность данного механизма???



□

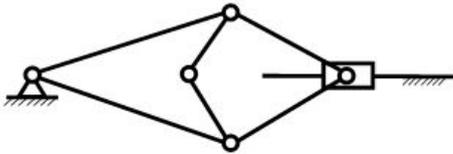
- 4
- 1
- 2
- 6
- 5

68 Чему равна подвижность данного плоского механизма ?



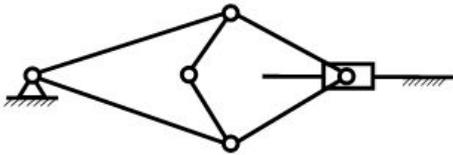
- 1
- 4
- 2
- 3
- 0

69 Чему равна подвижность данного плоского механизма ?



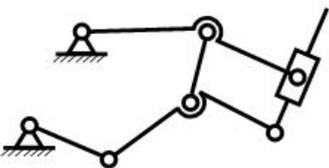
- 2
- 3
- 1
- 1
- 0
- 1

70 Чему равна подвижность данного плоского механизма ?



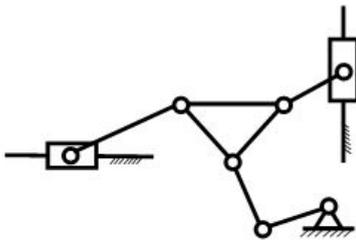
- 1
- 1
- 0
- 2
- 3

71 Чему равна подвижность данного плоского механизма ?



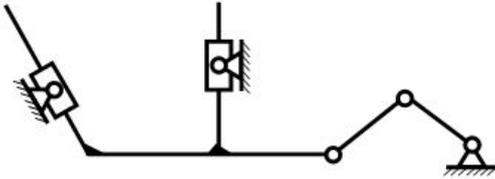
- 2
- 4
- 0
- 1
- 3

72 Чему равна подвижность данного плоского механизма??



- 4
- 2
- 1
- 3
- 0

73 Чему равна подвижность данного плоского механизма?..



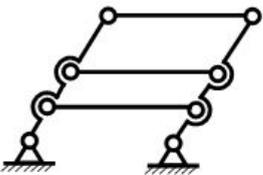
- 1
- 4
- 2
- 0
- 3

74 Сколько избыточных подвижностей имеет данный плоский механизм??



- 2
- 2
- 1
- 0
- 1

75 Сколько избыточных связей имеет данный плоский механизм???



- 2
- 1
- 2
- 0
- 1

76 .

Чему равно число условий связи q_i плоского механизма если его подвижность $w=1$, число подвижных звеньев $n=4$, одноподвижных кинематических пар $p_1=6$ и двухподвижных пар $p_2=0$?..

- 0
- 4
- 3

- 2
 1

77 ..

Чему равно число условий связи q_i плоского механизма если его подвижность $w=1$, число подвижных звеньев $n=3$, одноподвижных кинематических пар $p_1=4$ и двухподвижных пар $p_2=0$?.

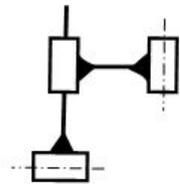
- 3
 4
 0
 1
 2

78 ...

Чему равно число условий связи q_i плоского механизма если его подвижность $w=1$, число подвижных звеньев $n=5$, одноподвижных кинематических пар $p_1=8$ и двухподвижных пар $p_2=0$. ?

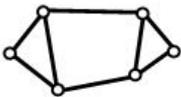
- 1
 4
 3
 2
 0

79 Какая группа Асура приваедена на схеме???



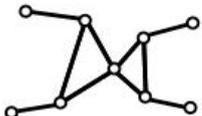
- не является группой Асура
 2-го класса 4-го вида
 2-го класса 1-го вида
 2-го класса 2-го вида
 2-го класса 3-го вида

80 Какая группа Асура приваедена на схеме?



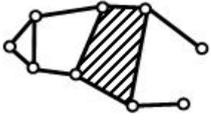
- трехповодковая 5-го класса
 четырехповодковая 3-го класса
 трехповодковая 3-го класса
 двухповодковая 4-го класса
 трехповодковая 4-го класса

81 Что за группа Асура приведена на схеме???



- трехповодковая 5-го класса
 трехповодковая 3-го класса
 четырехповодковая 3-го класса
 четырехповодковая 4-го класса
 трехповодковая 4-го класса

82 Что за группа Асура приведена на схеме?



- трехповодковая 5-го класса
- двухповодковая 4-го класса
- четырехповодковая 3-го класса
- трехповодковая 3-го класса
- трехповодковая 4-го класса

83 Что за группа Ассура приведена на схеме?



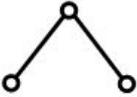
- трехповодковая 5-го класса
- двухповодковая 4-го класса
- четырехповодковая 3-го класса
- трехповодковая 3-го класса
- трехповодковая 4-го класса

84 Какая из этих групп Ассура второго класса является 1-ым видом?

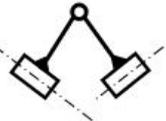
- ..



- .



- ..



- ,



- ..

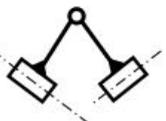


85 Какая из этих групп Ассура второго класса является 2-ым видом?

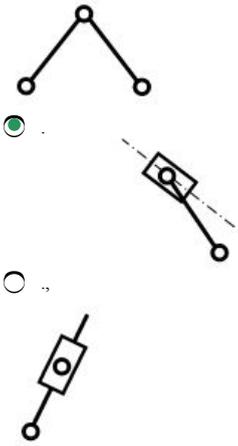
- ..



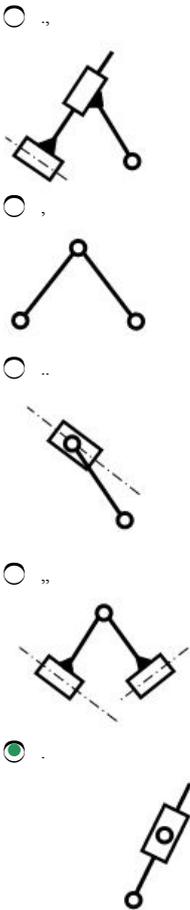
- ..



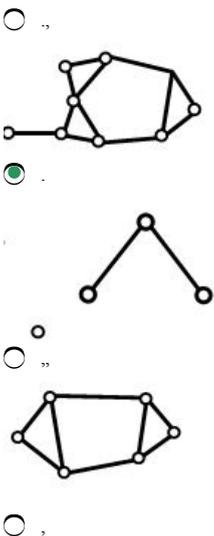
- ,

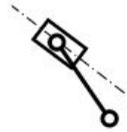


86 Какая из этих групп Ассуря второго класса является 3-ым видом?



87 Какая из этих кинематических цепей является группой Ассуря 2-го класса 2-го порядка 1-го вида?



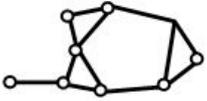


..

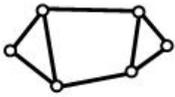


88 Какая из этих кинематических цепей является группой Ассура 3-го класса?

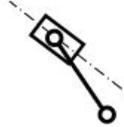
..



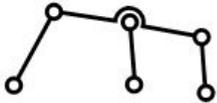
,



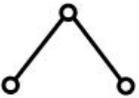
..



..

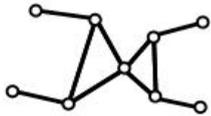


,,

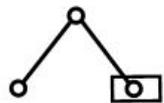


89 Какая из этих кинематических цепей является группой Ассура?

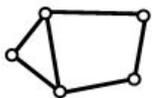
..



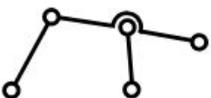
..



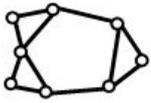
,



,,

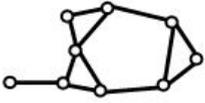


..

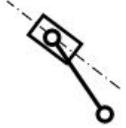


90 Какая из этих кинематических цепей является группой Асура 4-го класса?

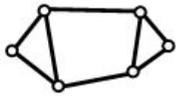
..



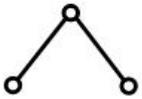
..



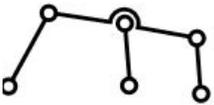
..



..



..

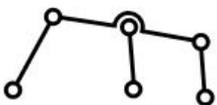


91 Какая из этих кинематических цепей является группой Асура 5-го класса?

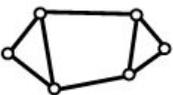
..



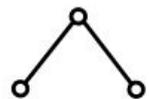
..



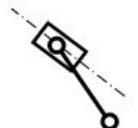
..



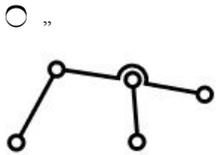
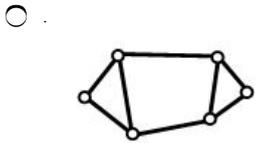
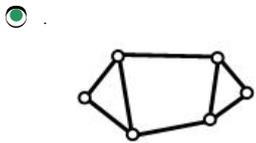
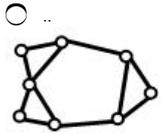
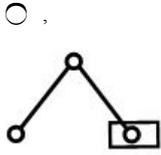
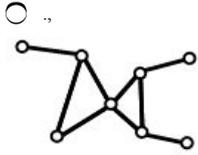
..



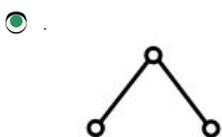
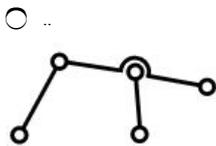
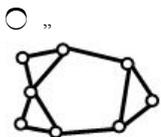
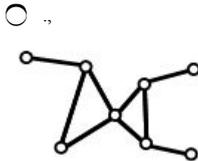
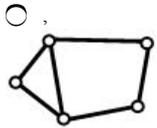
..



92 Какая из этих кинематических цепей является группой Ассура?

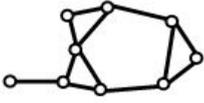


93 Какая из этих кинематических цепей является группой Ассура?

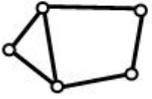


94 Какая из этих кинематических цепей является группой Ассура?

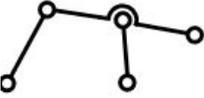




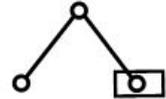
..



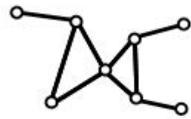
..



..



..

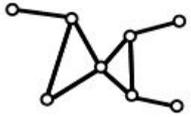


95 Какая из этих кинематических цепей является группой Ассура?

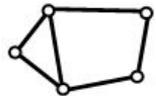
..



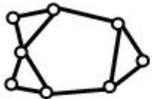
..



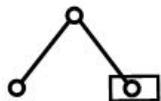
..



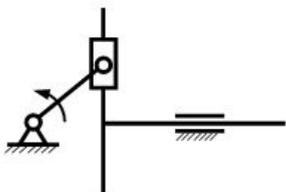
..



..



96 Какому классу относится данный плоский механизм?..

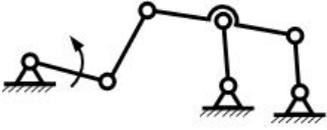


5

11.05.2016

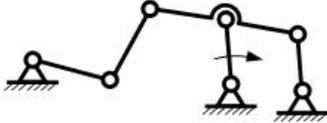
- 3
- 1
- 2
- 4

97 Какому классу относится данный плоский механизм. ?



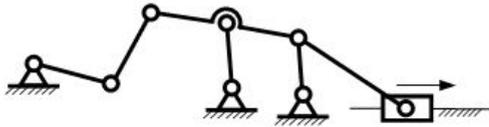
- 2
- 1
- 5
- 4
- 3

98 Какому классу относится данный плоский механизм. ?



- 0
- 1
- 2
- 3
- 4

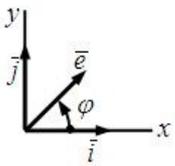
99 Какому классу относится данный плоский механизм??



- 1
- 1
- 2
- 3
- 0

100 .

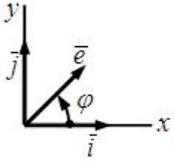
Чему равно скалярное произведение $\vec{i} \cdot \vec{e}$ двух единичных векторов?



- ..
- $\sin \varphi$
- .
- $\cos \varphi$
- 0
- 1
- 1

101 ..

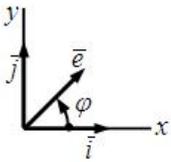
Чему равно скалярное произведение $\vec{i} \cdot \vec{j}$ двух единичных векторов?..



- 0
 ..
 $\sin \varphi$
 ,
 $\cos \varphi$
 -1
 1

102 ,

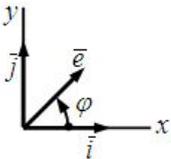
Чему равно скалярное произведение $\vec{e} \cdot \vec{e}''$ двух единичных векторов?.



- 1
 0
 ..
 $\sin \varphi$
 ,
 $\cos \varphi$
 -1

103 ..,

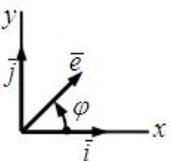
Чему равно скалярное произведение $\vec{j} \cdot \vec{e}$ двух единичных векторов. ?



- ,
 $\cos \varphi$
 1
 0
 -1
 ..
 $\sin \varphi$

104 ,.

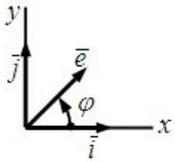
Чему равно скалярное произведение $\vec{e}'' \cdot \vec{i}$ двух единичных векторов?



- ,
 $\sin \varphi$
 1
 ..

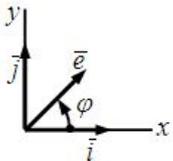
$\cos \varphi$  $-\cos \varphi$  $-\sin \varphi$

105 ..

Чему равно скалярное произведение $\vec{e}'' \cdot \vec{j}$ двух единичных векторов? $-\sin \varphi$  $-\cos \varphi$  $\cos \varphi$  $\sin \varphi$ 

1

106 ..

Чему равно скалярное произведение $\vec{e} \cdot \vec{e}'$ двух единичных векторов?.. $\sin \varphi$ 

0



1



-1

 $\cos \varphi$

107 .

Какая существует зависимость между линейным ускорением точки (a) и ее аналогом (w)? (ω_1 и ε_1 – угловые скорость и ускорение входного звена). $a = \omega_1 \cdot w$  $a = \omega_1^2 \cdot w - \varepsilon_1 \cdot u$  $a = \omega_1^2 \cdot w + \varepsilon_1 \cdot u$  $a = \omega_1^2 \cdot w$  $a = \varepsilon_1 \cdot w$

108 Как называется вторая производная радиус-вектора точки по обобщенной координате механизма?



ускорением

11.05.2016

- аналогом линейной скорости
- аналогом угловой скорости
- аналог линейного ускорения
- аналогом углового ускорения

109 Как называется первая производная радиус-вектора точки по обобщенной координате механизма?

- ускорением
- аналогом линейной скорости
- аналогом угловой скорости
- аналогом линейного ускорения
- аналогом углового ускорения

110 .

Какая существует зависимость между угловой скоростью (ω_i) и ее аналогом (ϕ_i')?

- ..
 $\omega_i = \phi_i \cdot \phi_i'$
- ..
 $\omega_i = \omega_i (\phi_i')^2$
- .
 $\omega_i = (\omega_i \cdot \phi_i')^2$
- .
 $\omega_i = \omega_i^2 \cdot \phi_i'$
- ..
 $\omega_i = \omega_i \cdot \phi_i'$

111 Как называется первая производная от угла поворота звена по обобщенной координате механизма?

- аналогом углового ускорения
- аналогом линейной скорости
- аналогом угловой скорости
- аналогом линейного ускорения
- ускорением

112 Как называется вторая производная от угла поворота звена по обобщенной координате механизма?

- ускорением
- аналогом линейной скорости
- аналогом угловой скорости
- аналогом линейного ускорения
- аналогом углового ускорения

113 .

Какая существует зависимость между линейной скоростью (v) и ее аналогом (u)? (ω_i – угловая скорость входного звена).

- .
 $v = u \cdot \omega_i$
- .
 $v = u \cdot \omega_i^2$
- ..
 $v = u^2 \cdot \omega_i$
- ..
 $v = \frac{u}{\omega_i^2}$
- ..
 $v = \frac{u}{\omega_i}$

114 .

Чему равно нормальное ускорение a^n точки звена, вращающегося с угловой скоростью $\omega = 4 \frac{1}{s}$, угловым ускорением $\varepsilon = 2 \frac{1}{s^2}$ и находящегося на расстоянии $r = 0,1 \text{ m}$ от оси вращения?

..

$$1,6 \text{ m/s}^2$$

.

$$\sqrt{2,6} \text{ m/s}^2$$

..

$$0,4 \text{ m/s}^2$$

.

$$0,2 \text{ m/s}^2$$

..

$$8 \text{ m/s}^2$$

115 ..

Какая существует зависимость между угловым ускорением (ε) и его аналогом (φ_i'')?

..

$$\varepsilon_i = \omega_i^2 \cdot \varphi_i'$$

.

$$\varepsilon_i = \omega_i^2 \cdot \varphi_i'' - \varepsilon_i \cdot \varphi_i'$$

..

$$\varepsilon_i = \omega_i^2 \cdot \varphi_i'' + \varepsilon_i \cdot \varphi_i'$$

.

$$\varepsilon_i = \omega_i^2 \cdot \varphi_i''$$

..

$$\varepsilon_i = \varepsilon_i \cdot \varphi_i'$$

116 Чему равно тангенсальное ускорение точки равномерно вращающегося звена?

..

$$a^t = \frac{\omega^2}{r}$$

.

$$a^t = \omega \cdot r$$

..

$$a^t = 0$$

.

$$a^t = \omega^2 \cdot r$$

..

$$a^t = \omega \cdot r^2$$

117 Чему равно тангенсальное ускорение точки неравномерно вращающегося звена?

..

$$a^t = \omega \cdot r^2$$

.

$$a^r = \omega \cdot r$$

..

$$a^r = \varepsilon \cdot r$$

,

$$a^r = \varepsilon^2 \cdot r$$

„

$$a^r = \omega^2 \cdot r$$

118 .

Чему равно кориолисовое ускорение точки a^k при сложном движении если ее переносная скорость $\omega_k = 3 \frac{l}{s}$ и относительная скорость $v_n = 2 \frac{m}{c}$?

..

$$1,5 m/c^2$$

.

$$6 m/c^2$$

..

$$4 m/c^2$$

,

$$9 m/c^2$$

„

$$12 m/c^2$$

119 Чему равно полное ускорение точки вращающегося звена?

..

$$a = r\sqrt{\omega^4 + \varepsilon^4}$$

.

$$a = r\sqrt{\omega^2 + \varepsilon^2}$$

..

$$a = r\sqrt{\omega^2 + \varepsilon}$$

,

$$a = r\sqrt{\omega^2 + \varepsilon^4}$$

„

$$a = r\sqrt{\omega^4 + \varepsilon^2}$$

120 ,...

Чему равна линейная скорость v точки звена, вращающегося с угловой скоростью $\omega = 4 \frac{l}{s}$, угловым ускорением $\varepsilon = 2 \frac{l}{s^2}$ и находящегося на расстоянии $r = 0,1 m$ от оси вращения?

..

$$1,6 m/s$$

.

$$\sqrt{2,6} m/s$$

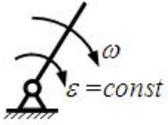
..

0,4 m/s

0,2 m/s

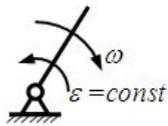
8 m/s

121 Как движется данное вращающееся звено?



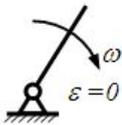
- неравномерно замедлено
- равномерно
- равномерно ускоренно
- равномерно замедлено
- неравномерно ускоренно

122 Как движется данное вращающееся звено. ?



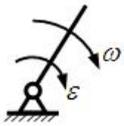
- равномерно замедлено
- неравномерно ускоренно
- неравномерно замедлено
- равномерно
- равномерно ускоренно.

123 Как движется данное вращающееся звено?.



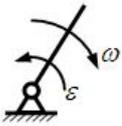
- неравномерно замедлено
- равномерно ускоренно
- равномерно
- равномерно замедлено
- неравномерно ускоренно

124 Как движется данное вращающееся звено?



- неравномерно ускоренно
- равномерно
- равномерно ускоренно
- равномерно замедлено
- неравномерно замедлено

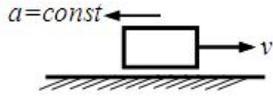
125 Как движется данное вращающееся звено?



- Неравномерно замедлено
- равномерно
- равномерно ускоренно
- равномерно замедлено

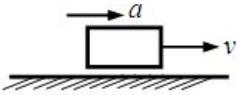
- неравномерно ускоренно

126 Как движется данное поступательно движущееся звено?



- неравномерно замедлено
- равномерно
- равномерно ускоренно
- Равномерно замедлено
- неравномерно ускоренно

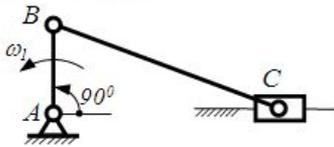
127 Как движется данное поступательно движущееся звено?



- неравномерно замедлено
- равномерно
- равномерно ускоренно
- равномерно замедлено
- неравномерно ускоренно

128 ..

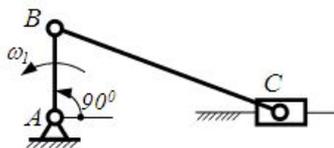
Чему равна скорость v_C точки C в данном положении кривошипно-ползунного механизма?



- .. v_B
- 0
- $\frac{v_B}{2}$
- .. $v_B \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$
- .. $v_B \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$

129 ..

Чему равна относительная скорость v_{CB} в данном положении кривошипно-ползунного механизма?

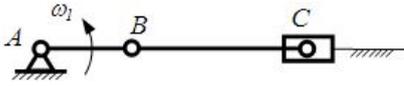


- .. v_B
- 0
- $\frac{v_B}{2}$
- ..

$$v_B \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$$
$$v_B \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$$

130 .

Чему равна скорость v_C точки C в данном положении кривошипно-ползунного механизма?



-
- v_B
- 0
-
- $\frac{v_B}{2}$
-
- $v_B \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$
-
- $v_B \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$

131 .

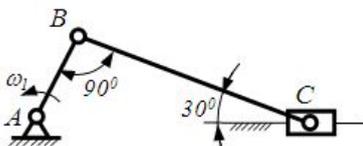
Чему равна относительная скорость v_{CB} в данном положении кривошипно-ползунного механизма?



-
- v_B
- 0
-
- $\frac{v_B}{2}$
-
- $v_B \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$
-
- $v_B \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$

132 .

Чему равна относительная скорость v_{CB} в данном положении кривошипно-ползунного механизма?

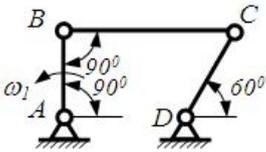


-

- $v_B \cdot \frac{\sqrt{3}}{3}$
 0
 $\frac{v_B}{2}$
 $v_B \cdot \frac{2}{\sqrt{3}}$
 v_B

133 ..

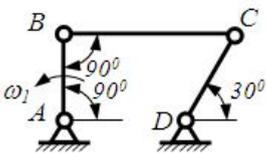
Чему равна относительная скорость v_{CB} в данном положении четырехзвенного шарнирного механизма?



- v_B
 0
 $\frac{v_B}{2}$
 $v_B \cdot \frac{2}{\sqrt{3}}$
 $v_B \cdot \frac{\sqrt{3}}{3}$

134 ..

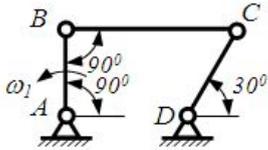
Чему равна скорость v_C точки C в данном положении четырехзвенного шарнирного механизма?



- v_B
 $2 \cdot v_B$
 $\frac{v_B}{2}$
 0
 $v_B \cdot \sqrt{3}$

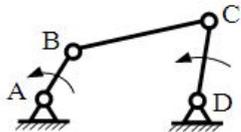
135 ..

Чему равна относительная скорость v_{CB} в данном положении четырехзвенного шарнирного механизма?



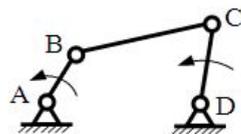
- ..
- v_B
- 0
- $2 \cdot v_B$
- ..
- $\frac{v_B}{2}$
- $v_B \cdot \sqrt{3}$

136. Чему равна относительная скорость v_{CB} если длина звена $l_{BC}=0,5$ м и угловая скорость $\omega_2 = 4(1/c)$?



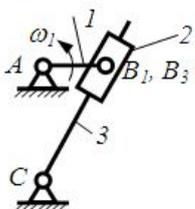
- 4 м/с
- 6 м/с
- 8 м/с
- 0,5 м/с
- 2,0 м/с

137 Чему равна длина звена l_{BC} если относительная скорость $v_{CB}=1,2$ м/с и угловая скорость $\omega_2 = 6(1/c)$?



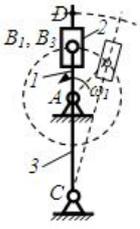
- 0,2 м
- 6 м
- 7,2 м
- 1,2 м
- 2,4 м

138, Чему равна скорость v_{B_3C} точки B_3 кулисы в данном положении если $l_{AB}=0,1$ м, $l_{BC} = 0,15$ м и $\omega_1=9$ (1/с). ?

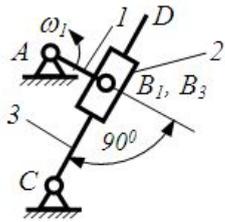


- 0,9 м/с
- 0,5 м/с
- 0,45 м/с
- 0,6 м/с
- 0,8 м/с

139 ...

Чему равна скорость v_{B_3C} точки B_3 кулисы в данном положении? 0 .. $\frac{v_{B_1}}{2}$; .. v_{B_1} .. $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$; .. $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$;

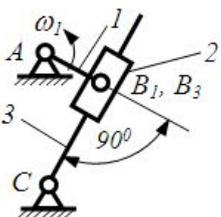
140

Чему равна скорость v_D точки D кулисы в данном положении? .. $\frac{v_{B_1}}{2}$; .. v_{B_1} ; ..

0

 .. $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$; .. $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$;

141 ...

Чему равна скорость $v_{B_3B_1}$ кулисного механизма в данном положении? 0



$$v_{B_1};$$



$$\frac{v_{B_1}}{2};$$



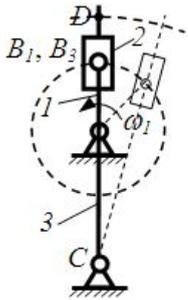
$$v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2};$$



$$v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2};$$

142 ..

Чему равна скорость v_{B_3C} точки B_3 кулисы в данном положении если $AC = 2AB$, $CD = 4AB$?



$$4v_{B_1};$$



$$\frac{v_{B_1}}{3};$$



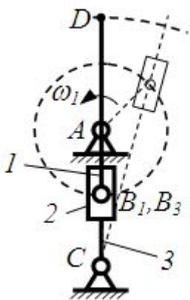
$$v_{B_1};$$



$$v_{B_1} \cdot \frac{4}{3};$$

143 ,,,

Чему равна скорость v_{B_3C} точки B_3 кулисы в данном положении если $AC = 2AB$?



$$4v_{B_1};$$

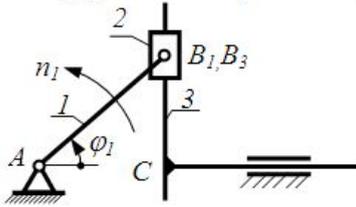


$$\frac{v_{B_1}}{3};$$



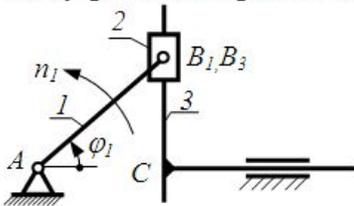
- v_{B_1} ;
 $v_{B_1} \cdot \frac{4}{3}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{2}{3}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{3}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{4}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{5}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{6}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{7}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{8}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{9}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{10}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{11}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{12}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{13}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{14}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{15}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{16}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{17}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{18}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{19}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{20}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{21}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{22}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{23}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{24}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{25}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{26}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{27}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{28}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{29}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{30}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{31}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{32}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{33}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{34}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{35}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{36}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{37}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{38}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{39}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{40}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{41}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{42}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{43}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{44}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{45}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{46}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{47}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{48}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{49}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{50}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{51}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{52}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{53}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{54}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{55}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{56}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{57}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{58}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{59}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{60}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{61}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{62}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{63}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{64}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{65}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{66}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{67}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{68}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{69}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{70}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{71}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{72}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{73}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{74}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{75}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{76}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{77}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{78}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{79}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{80}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{81}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{82}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{83}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{84}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{85}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{86}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{87}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{88}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{89}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{90}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{91}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{92}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{93}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{94}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{95}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{96}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{97}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{98}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{99}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{1}{100}$

144.

Чему равна скорость v_C точки C при $\varphi = 0^\circ$?

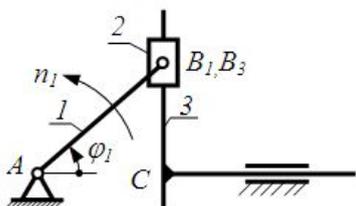
- v_{B_1} ;
 $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$;
 0 ;
 $\frac{v_{B_1}}{2}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$;
 v_{B_1}

145 ..

Чему равна скорость v_C точки C при $\varphi = 45^\circ$?

- $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$;
 0 ;
 $\frac{v_{B_1}}{2}$;
 $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$;
 v_{B_1}

146 ..

Чему равна относительная скорость $v_{B_3 B_1}$ при $\varphi = 45^\circ$?

..
 v_{B_1}

.
 $\frac{v_{B_1}}{2}$

..

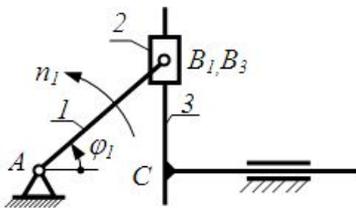
$$v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$$

0

.
 $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$

147. .

Чему равна скорость v_{B_3, B_1} при $\varphi = 90^\circ$?



..
 v_{B_1}

.

$$v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}$$

..

.
 $\frac{v_{B_1}}{2}$

.

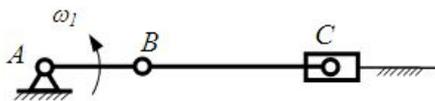
0

..

.
 $v_{B_1} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$

148. .

Чему равно нормальное ускорение a_{CB}^n в данном крайнем положении кривошипно-ползунного механизма, если $l_{AB} = 0,1 \text{ м}$, $l_{BC} = 0,4 \text{ м}$ и $\omega_1 = 10(1/\text{с}) = \text{const}$?



..

$$2,5 \text{ м/с}^2;$$

..

$$12,5 \text{ м/с}^2 .$$

.

$$7,5 \text{ м/с}^2;$$

.

$$2 \text{ м/с}^2;$$

0

149. .

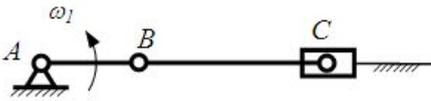
Чему равно касательное ускорение a_{CB}^r в данном крайнем положении кривошипно-ползунного механизма, если $l_{AB}=0,1\text{м}$, $l_{BC}=0,4\text{м}$ и $\omega_1 = 10(1/\text{с}) = \text{const}$?



- .
- 0
- 7,5 м/с² ;
- „
- 12,5 м/с² .
- „
- 2 м/с² ;
- „
- 2,5 м/с² ;

150 .

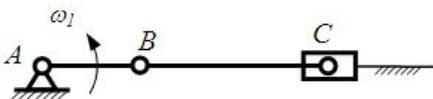
Чему равно ускорение a_C точки C в данном крайнем положении кривошипно-ползунного механизма, если $l_{AB}=0,1\text{м}$, $l_{BC}=0,4\text{м}$ и $\omega_1 = 10(1/\text{с}) = \text{const}$?



- .
- 12,5 м/с²
- „
- 2,5 м/с²
- „
- 7,5 м/с²
- „
- 2 м/с²
- 0

151 .

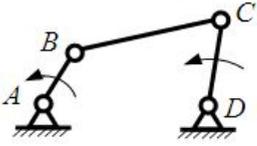
Чему равно угловое ускорение ε_2 звена BC в данном крайнем положении кривошипно-ползунного механизма, если $l_{AB}=0,1\text{м}$, $l_{BC}=0,4\text{м}$ и $\omega_1 = 10(1/\text{с}) = \text{const}$?



- 0
- „
- 2,5(1/с²);
- „
- 7,5(1/с²);
- „
- 12,5(1/с²).
- „
- 2(1/с²);

152 .

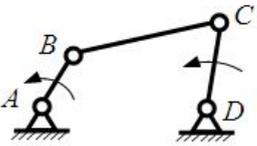
Какое векторное уравнение составлено верно?



- ..
 $\vec{a}_C = \vec{a}_B + \vec{a}_{BC}^n + \vec{a}_{BC}^r$.
 ,
 $\vec{a}_B = \vec{a}_C + \vec{a}_{CB}^n + \vec{a}_{CB}^r$;
 ..
 $\vec{a}_C = \vec{a}_D + \vec{a}_{DC}^n + \vec{a}_{DC}^r$;
 .
 $\vec{a}_B = \vec{a}_A + \vec{a}_{AB}^n + \vec{a}_{AB}^r$;
 ..
 $\vec{a}_C = \vec{a}_B + \vec{a}_{CB}^n + \vec{a}_{CB}^r$;

153 ..

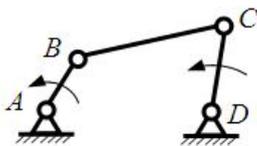
Чему равно нормальное ускорение a_{CB}^n если $v_{CB} = 2 \text{ м/с}$ $l_{BC} = 0,5 \text{ м}$?



- .
 $0,5 \text{ м/с}^2$
 .
 $0,4 \text{ м/с}^2$
 ..
 $0,6 \text{ м/с}^2$
 ..
 8 м/с^2
 ..
 $2,0 \text{ м/с}^2$

154 ..

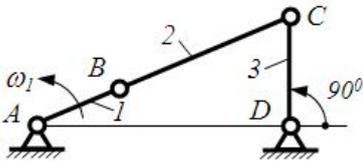
Чему равна скорость v_{CB} если $l_{BC} = 0,2 \text{ м}$ и $a_{CB}^n = 7,2 \text{ м/с}^2$?..



- 0,2 м/с
 1,2 м/с
 2,4 м/с
 6 м/с
 7,2 м/с

155 ..

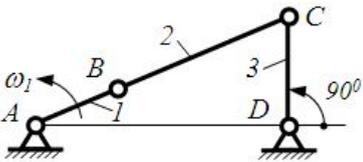
Чему равно касательное ускорение a_{CD}^t в данном крайнем положении шарнирного четырехзвенного механизма, если $l_{AB}=0,3\text{ м}$, $l_{BC}=0,7\text{ м}$, $l_{CD}=0,6\text{ м}$, $l_{AD}=0,8\text{ м}$ и $\omega_1 = 10(1/\text{с}) = \text{const}$?



- 6,3 м/с²
- 22,5 м/с²
- 26,25 м/с²
- 43,75 м/с²
- 15,75 м/с²

156 ..

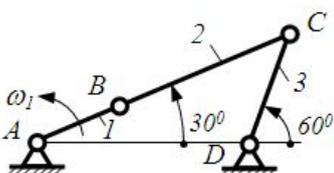
Чему равно полное ускорение a_C точки C в данном крайнем положении шарнирного четырехзвенного механизма, если $l_{AB}=0,3\text{ м}$, $l_{BC}=0,7\text{ м}$, $l_{CD}=0,6\text{ м}$, $l_{AD}=0,8\text{ м}$ и $\omega_1 = 7(1/\text{с}) = \text{const}$?



- 43,75 м/с²
- 22,5 м/с²
- 26,25 м/с²
- 6,3 м/с²
- 15,75 м/с²

157 ..

Чему равно нормальное ускорение a_{CB}^n в данном крайнем положении шарнирного четырехзвенного механизма, если $l_{AB}=0,1\text{ м}$, $l_{BC}=0,5\text{ м}$ и $\omega_1 = 10(1/\text{с}) = \text{const}$?



- .

$$6 \text{ м/с}^2$$

 .

$$24\sqrt{3} \text{ м/с}^2$$

 .

$$12\sqrt{3} \text{ м/с}^2$$

 .

$$2 \text{ м/с}^2$$

 0

158 .,

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} \cos \varphi_{mn} & 0 & \sin \varphi_{mn} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \varphi_{mn} & 0 & \cos \varphi_{mn} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

- поступательное по оси z и вращательное вокруг оси z
 вращение вокруг оси y
 вращение вокруг оси x
 вращение вокруг оси z
 поступательное по оси x и вращательное вокруг оси x

159 .,,

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} \cos \varphi_{mn} & -\sin \varphi_{mn} & 0 & 0 \\ \sin \varphi_{mn} & \cos \varphi_{mn} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & a_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

- поступательное по оси z и вращательное вокруг оси z
 вращение вокруг оси x
 вращение вокруг оси y
 вращение вокруг оси z
 поступательное по оси x и вращательное вокруг оси x

160 .

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \varphi_{mn} & -\sin \varphi_{mn} & 0 \\ 0 & \sin \varphi_{mn} & \cos \varphi_{mn} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

- вращение вокруг оси y
 вращение вокруг оси z
 вращение вокруг оси x
 поступательное по оси x и вращательное вокруг оси x
 поступательное по оси z и вращательное вокруг оси y

161 .,,

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} \cos \varphi_{mn} & -\sin \varphi_{mn} & 0 & 0 \\ \sin \varphi_{mn} & \cos \varphi_{mn} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

- вращение вокруг оси y
 вращение вокруг оси x
 поступательное по оси x и вращательное вокруг оси y
 поступательное по оси x и вращательное вокруг оси x
 вращение вокруг оси z

162 .

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & a_1 \\ 0 & \cos \varphi_{mn} & -\sin \varphi_{mn} & 0 \\ 0 & \sin \varphi_{mn} & \cos \varphi_{mn} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

- вращение вокруг оси x
- поступательное по оси x и вращательное вокруг оси x
- поступательное по оси z и вращательное вокруг оси
- вращение вокруг оси z
- вращение вокруг оси y

163 .

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & a_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

- поступательное вдоль y
- поступательное вдоль x
- Поступательное вдоль z
- поступательное вдоль y , вращательное вокруг y
- поступательное вдоль z , вращательное вокруг z.

164 .

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & a_2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

- поступательное вдоль z , вращательное вокруг z
- поступательное вдоль z
- поступательное вдоль x
- поступательное вдоль y
- поступательное вдоль y , вращательное вокруг y

165 .

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} \cos \varphi_{mn} & 0 & \sin \varphi_{mn} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & a_2 \\ -\sin \varphi_{mn} & 0 & \cos \varphi_{mn} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

- поступательное вдоль x
- поступательное вдоль z , вращательное вокруг z
- поступательное вдоль y
- поступательное вдоль z
- поступательное вдоль y , вращательное вокруг y

166 .

Какой переход характеризует данная матрица

$$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & a_1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} ?$$

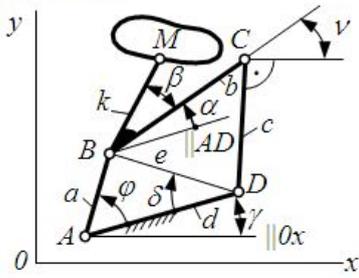
- Поступательное вдоль x

11.05.2016

- поступательное вдоль z, вращательное вокруг z
- поступательное вдоль y, вращательное вокруг y
- поступательное вдоль y
- поступательное вдоль z

167 .

Какой параметр четырехзвенного шарнирного механизма является параметром синтеза?

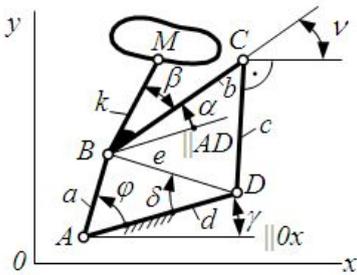


- v
- e
- δ
- φ
- a

a

168 .

Какой параметр четырехзвенного шарнирного механизма является параметром синтеза?

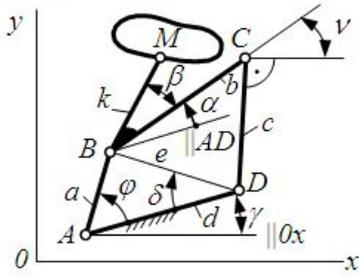


- e
- φ
- δ
- v
- b

b

169 .

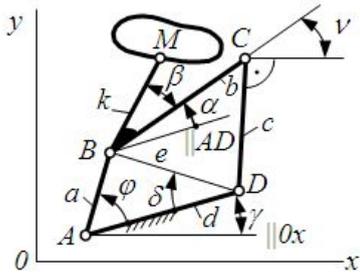
Какой параметр четырехзвенного шарнирного механизма является параметром синтеза?



- c
- e
- v
- φ
- δ

170 .

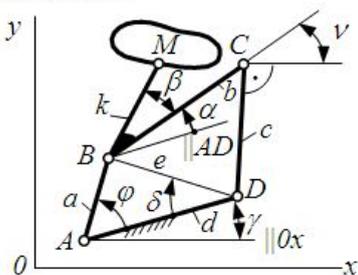
Какой параметр четырехзвенного шарнирного механизма является параметром синтеза?



- v
- φ
- e
- δ
- d

171 .,

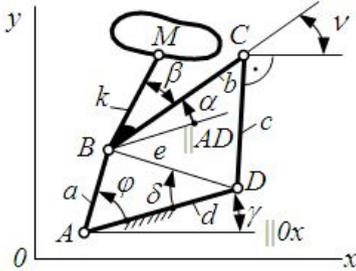
Какой параметр четырехзвенного шарнирного механизма является параметром синтеза?



- k
-

- δ
- e
- v
- φ

172. Какой параметр четырехзвенного шарнирного механизма является параметром синтеза?

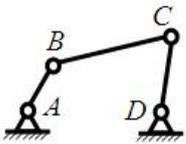


- e
- β
- v
- φ
- δ

173. Какое условие является основным при кинематическом синтезе рычажных механизмов???

- ограничение длин звеньев
- ограничения угла давления
- обеспечение минимального габарита
- движение точки по заданной траектории
- существование кривошипа

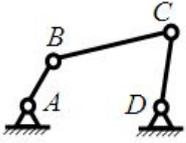
174. Какой из четырехзвенных шарнирных механизмов является кривошипно-коромысловым? (Размеры в метрах).



- $l_{AB} = 0,20; l_{BC} = 0,25; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,10;$
- $l_{AB} = 0,05; l_{BC} = 0,20; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,25;$
- $l_{AB} = 0,05; l_{BC} = 0,10; l_{CD} = 0,15; l_{AD} = 0,25;$
- $l_{AB} = 0,10; l_{BC} = 0,15; l_{CD} = 0,15; l_{AD} = 0,25.$
- $l_{AB} = 0,15; l_{BC} = 0,40; l_{CD} = 0,20; l_{AD} = 0,10;$

175.

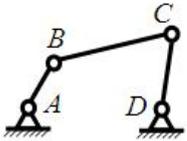
Какой из четырехзвенных шарнирных механизмов является двухкривошипным?
(Размеры в метрах).



- .. $l_{AB} = 0,05; l_{BC} = 0,20; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,25;$
 .. $l_{AB} = 0,05; l_{BC} = 0,10; l_{CD} = 0,15; l_{AD} = 0,25;$
 .. $l_{AB} = 0,10; l_{BC} = 0,15; l_{CD} = 0,15; l_{AD} = 0,25.$
 .. $l_{AB} = 0,20; l_{BC} = 0,25; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,10;$
 .. $l_{AB} = 0,15; l_{BC} = 0,40; l_{CD} = 0,20; l_{AD} = 0,10;$

176.

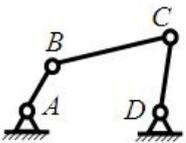
Какой из четырехзвенных шарнирных механизмов является двухкоромысловым?
(Размеры в метрах).



- .. $l_{AB} = 0,20; l_{BC} = 0,10; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,25;$
 .. $l_{AB} = 0,05; l_{BC} = 0,20; l_{CD} = 0,25; l_{AD} = 0,30;$
 .. $l_{AB} = 0,20; l_{BC} = 0,30; l_{CD} = 0,25; l_{AD} = 0,10.$
 .. $l_{AB} = 0,15; l_{BC} = 0,25; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,35;$
 .. $l_{AB} = 0,20; l_{BC} = 0,25; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,10;$

177.

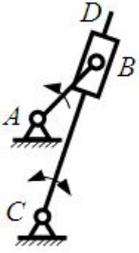
Какой из четырехзвенных шарнирных механизмов является двухкоромысловым? (Размеры в метрах).



- .. $l_{AB} = 0,15; l_{BC} = 0,20; l_{CD} = 0,40; l_{AD} = 0,25$
 .. $l_{AB} = 0,15; l_{BC} = 0,25; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,25$
 .. $l_{AB} = 0,05; l_{BC} = 0,35; l_{CD} = 0,20; l_{AD} = 0,30$
 .. $l_{AB} = 0,05; l_{BC} = 0,35; l_{CD} = 0,20; l_{AD} = 0,30$
 .. $l_{AB} = 0,05; l_{BC} = 0,20; l_{CD} = 0,30; l_{AD} = 0,25$

178.

В каком механизме кулиса CD совершает вращательное движение? (Размеры в метрах).



- ..
 $l_{AB} = 0,05; l_{AC} = 0,15; l_{CD} = 0,25$
 ..
 $l_{AB} = 0,20; l_{AC} = 0,25; l_{CD} = 0,50$
 ..
 $l_{AB} = 0,10; l_{AC} = 0,20; l_{CD} = 0,40$
 ..
 $l_{AB} = 0,25; l_{AC} = 0,20; l_{CD} = 0,50$
 ..
 $l_{AB} = 0,20; l_{AC} = 0,35; l_{CD} = 0,60$

179 Как называют угол между передаваемой силой и скоростью точки ее приложения?

- Угол давления
 угол передачи
 угол перекрытия
 фазовый угол
 угол зацепления

180 Какой метод относится к оптимизации синтеза?

- интерполяция, квадратическое приближение, наилучшее приближение
 случайный, направленный, комбинированный поиски
 случайный и направленный поиск, интерполяция
 случайный и комбинированный поиск, квадратическое приближение
 случайный и комбинированный поиск, наилучшее приближение

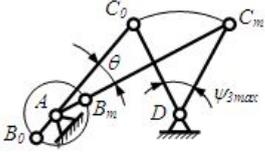
181 .

По какой формуле определяется коэффициент изменения средней скорости выходного звена четырехзвенного шарнирного механизма (θ - угол между положениями, при которых кривошип и шатун располагаются по одной прямой)?

- ..
 $k = \frac{180 - \theta}{180}$
 ..
 $k = \frac{180 + \theta}{180 - \theta}$
 ..
 $k = \frac{90 - \theta}{90 + \theta}$
 ..
 $k = \frac{90 + \theta}{90 - \theta}$
 ..
 $k = \frac{180 - \theta}{180 + \theta}$

182 ..

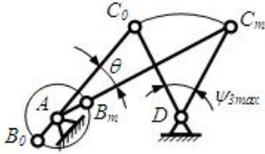
Чему равен угол θ если коэффициент изменения средней скорости выходного звена $k=3$??



- 108 градусов
- 0
- 36 градусов
- 60 градусов
- 90 градусов

183 .,

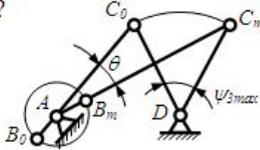
Чему равен угол θ если коэффициент изменения средней скорости выходного звена $k=1,5$??..



- 108 градусов
- 0
- 36 градусов
- 60 градусов
- 90 градусов

184 ...,

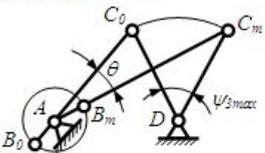
Чему равен угол θ если коэффициент изменения средней скорости выходного звена k ?



- ..
 $\theta = 180 \frac{k+1}{k}$;
- .
 $\theta = 180 \frac{k}{k+1}$;
- ..
 $\theta = 180 \frac{k}{k-1}$;
- ,
 $\theta = 180 \frac{k-1}{k+1}$;
- ..
 $\theta = 180 \frac{k-1}{k}$;

185 .

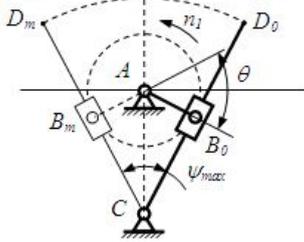
Чему равен угол θ если коэффициент изменения средней скорости выходного звена $k=4$???



- 90 градусов
- 36 градусов
- 0
- 60 градусов
- 108 градусов

186 ...

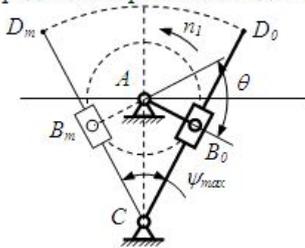
Чему равен угол ψ_{max} в кулиском механизме, если коэффициент изменения средней скорости выходного звена $k=1,67$?



- 30 градусов
- 90 градусов
- 60 градусов
- 45 градусов
- 36 градусов

187 ...

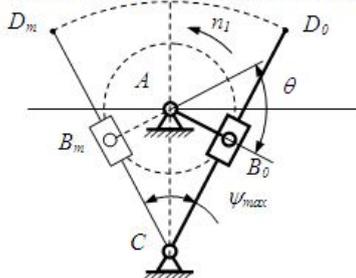
Чему равен угол ψ_{max} в кулиском механизме, если коэффициент изменения средней скорости выходного звена $k=2$??



- 36 градусов
- 90 градусов
- 60 градусов
- 45 градусов
- 30 градусов

188 ...

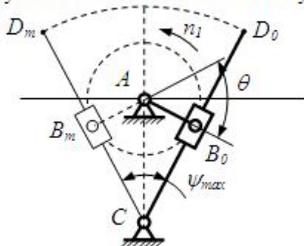
Чему равен угол ψ_{max} в кулиском механизме, если коэффициент изменения средней скорости выходного звена $k=4$???



- 108 градусов
- 60 градусов
- 90 градусов
- 45 градусов
- 36 градусов

189 ...

Чему равен коэффициент изменения средней скорости выходного звена k в кулиском механизме если угол $\psi_{max}=90^\circ$??



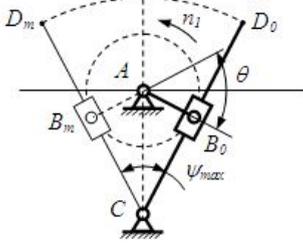
- 2

11.05.2016

- 1,4
- 1,67
- 5
- 3

190 ..

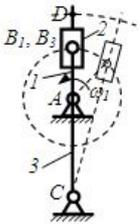
Чему равна длина кривошипа l_{AB} в кулиском механизме, если коэффициент изменения средней скорости выходного звена $k=2$?



- $\frac{1}{2} l_{AC}$;
- 0
- ..
- l_{AC} .
- ,
- $\frac{\sqrt{3}}{2} l_{AC}$;
- ..
- $\frac{\sqrt{2}}{2} l_{AC}$;

191 .

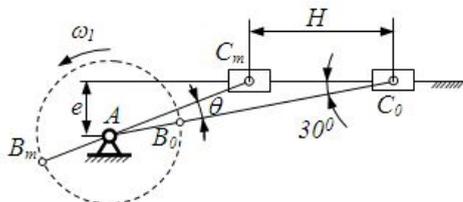
Чему равна длина кривошипа l_{AB} если в данном положении кулисного механизма $AC=120\text{мм}$, $\omega_1=30(1/\text{с})$, $\omega_3=10(1/\text{с})$???



- 20 мм
- 30 мм
- 60 мм
- 48 мм
- 40 мм

192 ..

Чему равна разность длин шатуна и кривошипа $l_{BC} - l_{AB}$ кривошипно-ползунного механизма, если полный ход ползуна $H = 0,2\sqrt{3}$ м и коэффициент изменения его средней скорости $k = 1,4$?

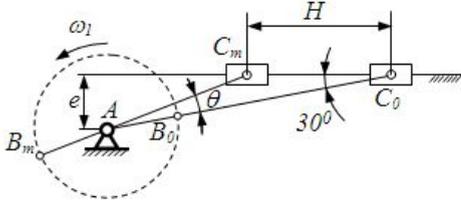


- 0,6 м
- 0,3 м
- ..
- $(0,3 - 0,1\sqrt{3})\text{м}$;
- .
- $0,2\sqrt{3}$ м;
- ,

$$(0,3 + 0,1\sqrt{3})\text{ м};$$

193

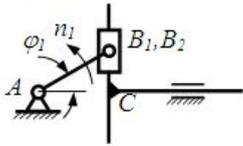
Чему равна сумма длин шатуна и кривошипа $l_{BC} + l_{AB}$ кривошипно-ползунного механизма, если полный ход ползуна $H = 0,2\sqrt{3}$ м и коэффициент изменения его средней скорости $k = 1,4$?



- 0,6 м
- ..
- $0,2\sqrt{3}$ м;
- ,
- $(0,3 + 0,1\sqrt{3})\text{ м};$
- .
- $(0,3 - 0,1\sqrt{3})\text{ м};$
- 0,3 м

194 ..

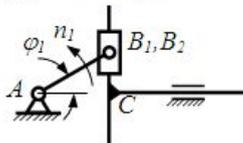
Чему равна длина кривошипа l_{AB} , если максимальная скорость ползуна $v_{C_{max}} = 6 \text{ м/с}$?



- 0,15 м
- 0,2 м
- 0,3 м
- 0,4 м
- 0,6 м

195 ..

Чему равна длина кривошипа l_{AB} , если максимальное ускорение ползуна $a_{C_{max}} = 120 \text{ м/с}^2$. ?



- 0,15 м
- 0,6 м
- 0,4 м
- 0,3 м
- 0,2 м

196 Как называется звено, для которого элементарная работа всех действующих внешних сил будет отрицательной или равной нулю?

- Ведомое звено
- выходное звено
- ведущее звено
- входное звено
- начальное звено

197 Чему равен главный вектор и главный момент сил инерции, действующих на неравномерно поступательно движущегося звена?

- ..
- $\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_s$
- $\bar{M}_u = 0$
- .

$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$

$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$

 ..

$\bar{F}_u = m \cdot \bar{a}_S$

$\bar{M}_u = 0$

 ,

$\bar{F}_u = 0$

$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$

 ..

$\bar{F}_u = 0$

$\bar{M}_u = 0$

198 Кто является автором принципа: "Если к действующим внешним силам и силам реакций ускоренно движущегося звена добавить силы инерций, то полученная система будет в равновесии"???

 Даламбер

 Ассур

 Чебышев

 Виллис

 Гразгоф

199 Как называется звено, для которого элементарная работа всех действующих внешних сил является положительной?

 ведущее звено

 выходное звено

 начальное звено

 ведомое звено

 входное звено

200 ,...

Чему равен главный вектор сил инерций, действующих на звено (m - масса звена; a_S – ускорение центра масс; ε - угловое ускорение; J_S - момент инерции звена относительно центра масс)?

 .

$\bar{F}_u = m \cdot \bar{a}_S$

 ..

$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{\varepsilon}$

 ,

$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$

 ”

$\bar{F}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$

 ..

$\bar{F}_u = J_S \cdot \bar{\varepsilon}$

201 Чему равен главный момент сил инерций, действующих на звено?

 ..

$\bar{M}_u = m \cdot \bar{a}_S$

 .

$\bar{M}_u = -m \cdot \bar{a}_S$

 ..

$\bar{M}_u = J_S \cdot \bar{\varepsilon}$

 ”

$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$

 ,

$\bar{M}_u = -m \cdot \bar{\varepsilon}$

202 Чему равен главный вектор и главный момент сил инерций, действующих на равномерно поступательно движущегося звена?

 ..

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 .

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$$

 ..

$$\bar{F}_u = m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 ,

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$$

 ..

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

203 Чему равен главный вектор и главный момент сил инерций, действующих на неравномерно вращающегося вокруг центра масс звена?

 .

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$$

 ..

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 ..

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 ,

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$$

 ..

$$\bar{F}_u = m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

204 Чему равен главный вектор и главный момент сил инерций, действующих на равномерно вращающегося вокруг центра масс звена?

 .

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$$

 ..

$$\bar{F}_u = m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 ,

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$$

 ..

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 ..

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = 0$$

205 Чему равен главный вектор и главный момент сил инерций, действующих на равномерно вращающегося вокруг оси, не проходящей через центр масс звена?


 .

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\epsilon}$$

 ..

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 ,

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\epsilon}$$

 „

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 ..

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = 0$$

206 Чему равен главный вектор и главный момент сил инерции, действующих на неравномерно вращающегося вокруг оси, не проходящей через центр масс звена?


 „

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 .

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\epsilon}$$

 ..

$$\bar{F}_u = m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 ,

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\epsilon}$$

 „

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

207 .

Чему равен момент инерции J_S цилиндрического звена длиной l относительно оси, проходящей через центр масс S ?


 .

$$\frac{ml^2}{6}$$

 „

$\frac{ml^4}{12}$

$\frac{ml^4}{24}$

$\frac{ml^2}{12}$

..

$\frac{ml^2}{3}$

208 ...

Чему равен момент инерции J_O цилиндрического звена длиной l относительно оси вращения O ?



..

$\frac{ml^2}{3}$

$\frac{ml^2}{6}$

$\frac{ml^4}{12}$

..

$\frac{ml^4}{24}$

$\frac{ml^2}{12}$

209 ...

Чему равен момент инерции J_p цилиндрического звена длиной $l = 0,6$ м и массой $m = 4$ кг??



..

$0,12 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$

..

$0,8 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$

..

$0,1 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$

..

$0,24 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$

..

$0,48 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$

210 Чему равен главный вектор и главный момент сил инерции, действующих на плоско-параллельно движущееся звено?

..

$\bar{F}_u = m \cdot \bar{a}_S$

$\bar{M}_u = 0$

..

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$$

 „

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = 0$$

 „

$$\bar{F}_u = -m \cdot \bar{a}_S$$

$$\bar{M}_u = 0$$

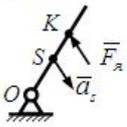
 „

$$\bar{F}_u = 0$$

$$\bar{M}_u = -J_S \cdot \bar{\varepsilon}$$

211 „,

По какой формуле определяется положение центра качения K неравномерно вращающегося звена, к которому приложена результирующая сила инерции \bar{F}_u ?


 „

$$l_{ok} = l_{os} + \frac{J_s}{l_{os}}$$

 „

$$l_{ok} = l_{os} + \frac{J_s}{m}$$

 „

$$l_{ok} = l_{os} + \frac{J_s}{l_{os}^2}$$

 „

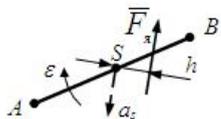
$$l_{ok} = l_{os} - \frac{J_s}{m \cdot l_{os}}$$

 „

$$l_{ok} = l_{os} + \frac{J_s}{m \cdot l_{os}}$$

212 „,

На каком расстоянии h от центра масс S плоско-параллельно двущегося цилиндрического звена проходит результирующей главный вектор сил инерций \bar{F}_u если длина звена $l_{AB} = 0,6$ м, масса $m = 0,4$ кг, угловое ускорение $\varepsilon = 20$ ($1/c^2$) и ускорение центра масс $a_s = 6$ $1/с^2$?..


 0,1 м

 0,05 м

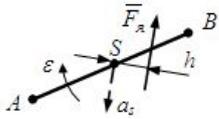
 0,2 м

 0,16 м

 0,12 м

213 „,„,

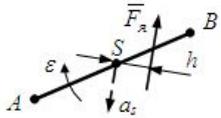
Чему равен главный момент $M_{\bar{F}_A}$ сил инерций, действующих на плоско-параллельно двущегося цилиндрического звена если ее масса $m=0,6$ кг, ускорение центра масс $a_s=10i/\text{н}^2$ и расстояние $h=0,05\text{м}$?



- „
 $0,4 \text{ N} \cdot i$
 „
 $0,3 \text{ N} \cdot i$
 „
 $0,8 \text{ N} \cdot i$
 „
 $0,6 \text{ N} \cdot i$
 „
 $0,5 \text{ N} \cdot i$

214

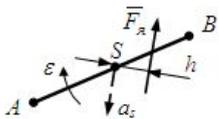
Чему равна длина звена l_{AB} плоско-параллельно двущегося цилиндрического звена если ее угловое ускорение $\varepsilon=24(1/\text{с}^2)$, ускорение центра масс $a_s=10i/\text{н}^2$ и расстояние $h=0,05\text{м}$?



- 1,0 м
 0,22 м
 0,25 м
 0,5 м
 1,5 м

215 ..

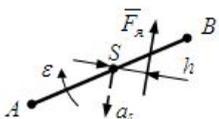
Чему равно расстояние h при плоско-параллельном движении цилиндрического звена длиной $l_{AB}=0,5\text{м}$, если ее угловое ускорение $\varepsilon=24(1/\text{с}^2)$ и ускорение центра масс $a_s=10i/\text{н}^2$?



- 0,04 м
 0,08 м
 0,05 м
 0,03 м
 0,025 м

216 ..

Чему равно ускорение a_s центра масс расстояние при плоско-параллельном движении цилиндрического звена длиной $l_{AB}=0,6\text{м}$, если ее угловое ускорение $\varepsilon=24(1/\text{с}^2)$ и расстояние $h=0,03\text{м}$?



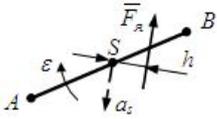
- „
 $32 \text{ м}/\text{с}^2$;
 „
 $20 \text{ м}/\text{с}^2$.
 „
 $24 \text{ м}/\text{с}^2$;
 „
 $26 \text{ м}/\text{с}^2$;

11.05.2016

..
30 м/с² ;

217 .

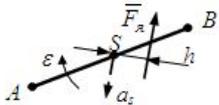
Чему равно угловое ускорение ε при плоско-параллельном движении цилиндрического звена длиной $l_{AB} = 0,6\text{ м}$, если ускорение центра масс $a_s = 15\text{ м/с}^2$ и расстояние $h = 0,06\text{ м}$??



- ..
- 20 (1/с²)
- ..
- 32 (1/с²)
- ..
- 30 (1/с²)
- ..
- 26 (1/с²)
- ..
- 24 (1/с²)

218 .

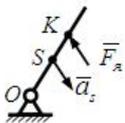
Чему равна масса m плоско-параллельно движущегося цилиндрического звена длиной $l_{AB} = 0,6\text{ м}$, если ее угловое ускорение $\varepsilon = 30\text{ (1/с}^2\text{)}$, ускорение центра масс $a_s = 15\text{ м/с}^2$ и расстояние $h = 0,06\text{ м}$?



- 26 кг
- 24 кг
- 20 кг
- Произвольное значение
- 30 кг

219 ..

Чему равно расстояние l_{OK} если вращающееся цилиндрическое звено имеет $l_{OS} = 0,04\text{ м}$, массу $m = 0,3\text{ кг}$ и $J_S = 0,0012\text{ кг}\cdot\text{м}^2$. ?



- 0,08 м
- 0,04 м
- 0,045 м
- 0,05 м
- 0,06 м

220 .

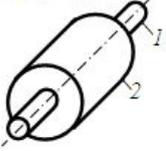
Сколько неизвестных реакций возникает в данной кинематической паре???



- 2
- 4
- 3
- 1
- 5

221 ..

Сколько неизвестных реакций возникает в данной кинематической паре??



- 2
 4
 3
 1
 5

222 ..

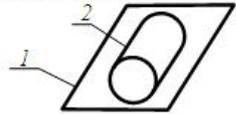
Сколько неизвестных реакций возникает в данной кинематической паре. ?



- 2
 4
 1
 3
 5

223

Сколько неизвестных реакций возникает в данной кинематической паре?..



- 2
 4
 1
 3
 5

224 .

Сколько неизвестных реакций возникает в данной кинематической паре?.



- 2
 4
 1
 3
 5

225 ,,

Чему равен главный вектор сил инерции F_u , действующий на звено массой $m = 5$ кг при поступательном движении с ускорением $a = 2$ м/с² ??

- 20 N
 2,5 N
 0
 5 N
 10 N

226 .,

Чему равен главный сил инерций M_u , действующий на неравномерно вращающееся вокруг центра масс звена с угловым ускорением $\varepsilon = 2$ (1/с²)? (J_z – момент инерции звена относительно оси, проходящей через центр масс) ??

- 2,0 Nxm
 0
 0,25 Nxm
 0,5 Nxm
 1,0 Nxm

227 .

Чему равен главный вектор сил инерций F_u , действующий на равномерно вращающееся вокруг центра масс звена с угловой скоростью $\omega = 20 \text{ (1/с}^2\text{)}$ если $J_z = 0,5 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$? (J_z – момент инерции звена относительно оси, проходящей через центр масс)?.

- 20 N
 0
 2,5 N
 5 N
 10 N

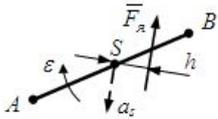
228 ,,,.

Чему равен главный момент сил инерций M_u , действующий на плоскопараллельно движущееся цилиндрическое звено равномерно вращающееся вокруг центра масс звена с угловой скоростью $\omega = 20 \text{ (1/с}^2\text{)}$ если $J_z = 0,5 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$? (J_z – момент инерции звена относительно оси, проходящей через центр масс)?.

- 2,0 Nxm
 0
 2,5 Nxm
 5 Nxm
 10 Nxm

229 ,.

Чему равен главный момент сил инерций M_u , действующий на плоскопараллельно движущееся цилиндрическое звено массой $m = 2,4 \text{ кг}$, длиной $l_{AB} = 1,0 \text{ м}$ и ускорением $a_{B,A}^r = 3,0 \text{ (м/с}^2\text{)}$??



- 1,2 Nxm
 0,03 Nxm
 0,3 Nxm
 0,06 Nxm
 0,6 Nxm

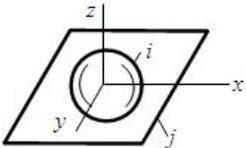
230 .

Чему равен главный вектор сил инерций F_u , действующий на поступательно движущееся со скоростью $v = 2 \text{ м/с}$ звено?.

- 20 N
 0
 2,5 N
 5 N
 10 N

231 ,.

Какие реакции возникают в данной кинематической паре?

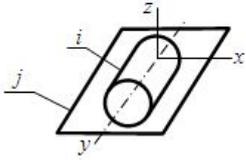


- „
 M_{ij}^y
 „
 F_{ij}^x
 „
 F_{ij}^y
 „
 F_{ij}^z
 „

$$M_{ij}^x$$

232 ...

Какие реакции возникают в данной кинематической паре?



..

$$F_{ij}^y, M_{ij}^y$$

.

$$F_{ij}^z, M_{ij}^x$$

..

$$F_{ij}^z, M_{ij}^y$$

..

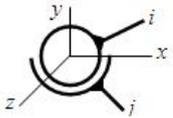
$$F_{ij}^z, M_{ij}^z$$

,

$$F_{ij}^x, M_{ij}^x$$

233 ..

Какие реакции возникают в данной кинематической паре?



..

$$F_{ij}^x, M_{ij}^x, M_{ij}^y$$

,

$$F_{ij}^x, F_{ij}^y, F_{ij}^z$$

..

$$F_{ij}^y, M_{ij}^y, M_{ij}^z$$

..

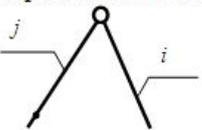
$$F_{ij}^z, M_{ij}^z, M_{ij}^y$$

.

$$M_{ij}^x, M_{ij}^y, M_{ij}^z$$

234 ...

Какие параметры силы реакции, возникающее в одноподвижной вращательной паре плоского механизма известны. ?



точка приложения и величина

точка приложения

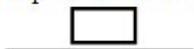
направление

величина

точка приложения и направления

235 ..

Какие параметры силы реакции, возникающее в одноподвижной вращательной паре плоского механизма известны?..



точка приложения и величина

точка приложения

направление

- величина
- точка приложения и направления

236 ..

Какие параметры силы реакции, возникающее в двухподвижной паре высшего класса плоского механизма известны???



- точка приложения и величина
- величина
- направление
- точка приложения
- точка приложения и направления

237 Какая кинематическая цепь является статически определимой?

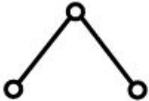
- .
 $n = 3, p_1 = 4$
- ..
 $n = 4, p_1 = 7$
- ,
 $n = 2, p_1 = 3$
- ,,
 $n = 5, p_1 = 6$
- ..
 $n = 2, p_1 = 4$

238 Какая плоская кинематическая цепь является статически неопределимой?

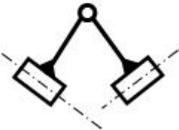
..



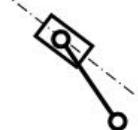
.



..



,



,,

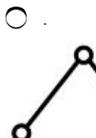


239 Какая плоская кинематическая цепь является статически неопределимой?

..

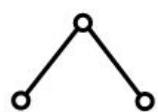
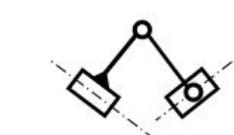
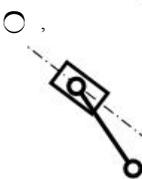
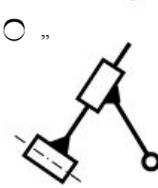
- 
- 
- 
- 
- 

240 Какая плоская кинематическая цепь является статически неопределимой?

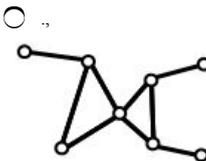
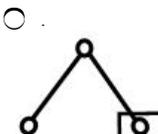
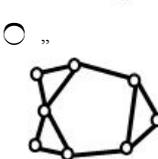
- 
- 
- 
- 
- 

241 Какая плоская кинематическая цепь является статически неопределимой?

- ..

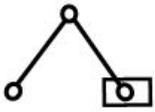
- 
- 
- 
- 
- 

242 Какая плоская кинематическая цепь является статически определимой?

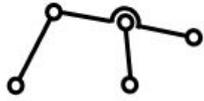
- 
- 
- 
- 
- 

243 Какая плоская кинематическая цепь является статически определимой?

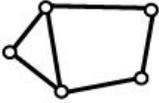
- 
- 



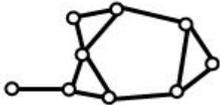
..



,

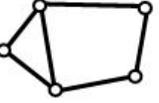


,,

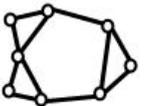


244 Какая плоская кинематическая цепь является статически определимой?

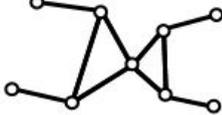
,



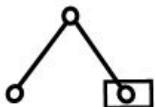
,,



,,



.



..



245 .

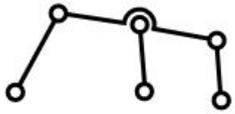
Сколько неизвестных реакций в данной группе Асура?.



- 16
- 6
- 8
- 10
- 12

246 .

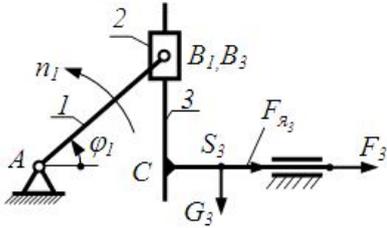
Сколько неизвестных реакций в данной группе Асура?..



- 16
- 6
- 8
- 10
- 12

247 ,,,

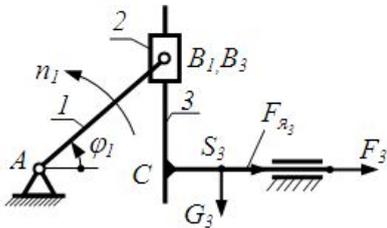
Чему равна сила реакции F_{30} , если $G_3=20$ N, $F_{u_3} = 50$ N, $F_3=120$ N?.



- 100 N
- 50 N
- 120 N
- 20 N
- 30 N

248 ,,,,

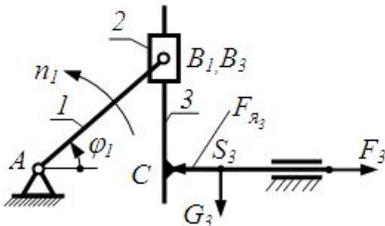
Чему равна сила реакции F_{21} , если $G_3=20$ N, $F_{u_3} = 50$ N, $F_3=120$ N???



- 100 N
- 170 N
- 120 N
- 50 N
- 30 N

249 ,,,,

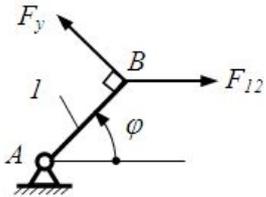
Чему равна сила реакции F_{21} , если $G_3=20$ N, $F_{u_3} = 50$ N, $F_3=120$ N. ?



- 70 N
- 120 N
- 20 N
- 50 N
- 170 N

250 ,,,

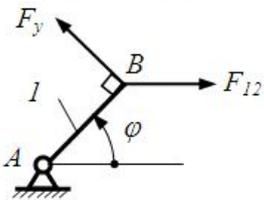
Чему равна уравнивающая сила F_y при $\varphi = 0^\circ$?



- 0
 F_{12}
 $\frac{F_{12}}{2}$
 $F_{12} \frac{\sqrt{2}}{2}$
 $F_{12} \frac{\sqrt{3}}{2}$

251 ,,,

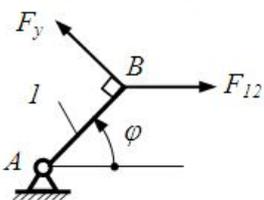
Чему равна уравнивающая сила F_y при $\varphi = 30^\circ$?



- 0
 F_{12}
 $\frac{F_{12}}{2}$
 $F_{12} \frac{\sqrt{2}}{2}$
 $F_{12} \frac{\sqrt{3}}{2}$

252 ,,,

Чему равна уравнивающая сила F_y при $\varphi = 45^\circ$?



- 0
 F_{12}
 ..

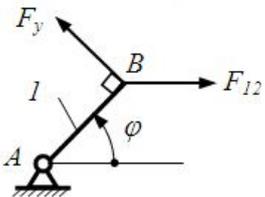
$$\frac{F_{12}}{2}$$

$$F_{12} \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$F_{12} \frac{\sqrt{3}}{2}$$

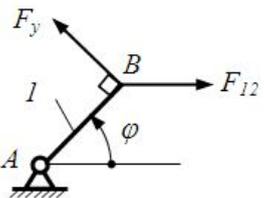
253 ...

Чему равна уравнивающая сила F_y при $\varphi = 60^\circ$?



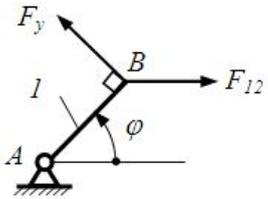
254 ...

Чему равна уравнивающая сила F_y при $\varphi = 90^\circ$?



255 ...

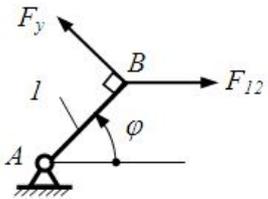
Чему равна сила реакции F_{10} при $\varphi = 0^\circ$?



- 0
 F_{12}
 $\frac{F_{12}}{2}$
 $F_{12} \frac{\sqrt{2}}{2}$
 $F_{12} \frac{\sqrt{3}}{2}$

256 ...

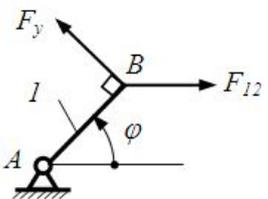
Чему равна сила реакции F_{10} при $\varphi = 30^\circ$?



- 0
 F_{12}
 $\frac{F_{12}}{2}$
 $F_{12} \frac{\sqrt{2}}{2}$
 $F_{12} \frac{\sqrt{3}}{2}$

257 ...

Чему равна сила реакции F_{10} при $\varphi = 45^\circ$?

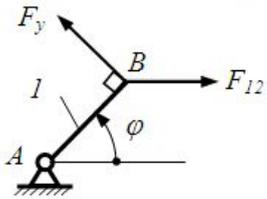


- 0
 F_{12}
 $\frac{F_{12}}{2}$
 $\frac{F_{12}}{2}$

- $F_{12} \frac{\sqrt{2}}{2}$
- $F_{12} \frac{\sqrt{3}}{2}$

258 ...

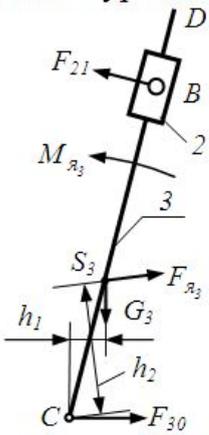
Чему равна сила реакции F_{10} при $\varphi = 60^\circ$?



- 0
- F_{12}
- $\frac{F_{12}}{2}$
- $F_{12} \frac{\sqrt{2}}{2}$
- $F_{12} \frac{\sqrt{3}}{2}$

259 .

Какое уравнение равновесия составлено верно?



- $\bar{F}_{21} + \bar{F}_{u_3} - \bar{G}_3 + \bar{M}_{u_3} + \bar{F}_{30} = 0$
- $\bar{F}_{21} + \bar{F}_3 + \bar{G}_3 - \frac{M_{u_3}}{\mu_1} + \bar{F}_{30} = 0$
- $\bar{F}_{21} + \bar{F}_{u_3} + \bar{G}_3 - \bar{F}_{30} = 0$
- $\bar{F}_{21} + \bar{F}_{u_3} + \bar{G}_3 + \bar{F}_{30} = 0$
- $\bar{F}_{21} + \bar{F}_3 + \bar{G}_3 + \bar{M}_{u_3} + \bar{F}_{30} = 0$

260 Какое трение скольжения имеет место между непосредственно соприкасающимися поверхностями??

- граничное
- жидкостное;
- олужидкостное
- полусухое
- чисто сухое

261 Какое трение скольжения имеет место, если соприкасающиеся поверхности отделены друг от друга слоем смазывающей жидкости?

- граничное
- жидкостное
- полужидкостное
- полусухое
- чисто сухое

262 Какое трение скольжения имеет место, если между соприкасающимися поверхностями имеется тонкий слой смазывающей жидкости толщиной 1 микрон и менее?.

- граничное
- жидкостное
- полужидкостное
- полусухое;
- чисто сухое

263 Какое трение скольжения имеет место, если несмотря на наличие достаточного слоя смазывающей жидкости их отдельные выступы непосредственно соприкасаются друг с другом ?

- граничное
- жидкостное
- полужидкостное
- полусухое
- чисто сухое

264 Какое трение скольжения имеет место, если между соприкасающимися поверхностями одновременно происходит чисто сухое трение (преимущественно) и граничное?.

- полужидкостное
- полусухое
- чисто сухое
- граничное.
- жидкостное

265 От чего не зависит трение скольжения?

- от площади соприкасаемых поверхностей
- от действующей нормальной силы
- от материалов и состояния трущихся поверхностей
- от состояния трущихся поверхностей
- от материалов соприкасающихся поверхностей

266 От чего зависит трение скольжения?.

- площади соприкасающихся поверхностей и их материалов
- материалов трущихся поверхностей
- относительной скорости трущихся поверхностей
- площади соприкасающихся поверхностей
- площади соприкасающихся поверхностей и нормальной нагрузки

267 От чего зависит трение скольжения?.

- относительной скорости трущихся поверхностей
- площади соприкасающихся поверхностей
- площади соприкасающихся поверхностей и их состояния
- площади соприкасающихся поверхностей и нормальной нагрузки
- состояния трущихся поверхностей

268 В каком состоянии будет находиться тело на плоскости, если действующая на нее результирующая сила будет направлена вдоль образующей конуса трения?

- в ускоренном движении
- в неопределенном движении
- в замедленном движении
- в покое или прямолинейном равномерном движении
- в покое

269 В каком состоянии будет находиться тело на плоскости, если действующая на нее результирующая сила проходит внутри конуса трения. ? (первично тело находится в движении).

- в замедленном движении

- в покое или прямолинейном равномерном движении
- в неопределенном движении
- в ускоренном движении
- в покое

270 В каком состоянии будет находиться тело на плоскости, если действующая на нее результирующая сила проходит вне конуса трения?.. (первично тело находится в движении).

- в ускоренном движении
- в неопределенном движении
- в покое или прямолинейном равномерном движении
- в замедленном движении
- в покое

271 ..

Чему равна сила трения скольжения в поступательной кинематической паре?

(f_0 и f' – соответственно коэффициенты трения и приведенного трения скольжения, r – радиус цапфы, F_{ijn} – действующая нормальная сила).

.

$$F_{ss} = \frac{f' \cdot F_{ijn}}{r}$$

..

$$F_{ss} = f_0 \cdot F_{ijn}$$

..

$$F_{ss} = \frac{1}{3} f' \cdot r \cdot F_{ijn}$$

.

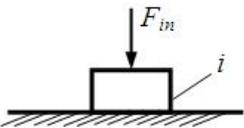
$$F_{ss} = f' \cdot r \cdot F_{ijn}$$

..

$$F_{ss} = 2 \frac{F_{ijn}}{f'}$$

272 ,,,

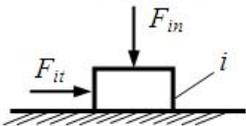
Чему равна сила трения скольжения F_s , если действующая на тело сила $F_{in}=1000\text{N}$ и коэффициент трения скольжения между телами $f_0=0,15$??



- 120 N
- 0
- 66 N
- 150 N
- 100 N

273

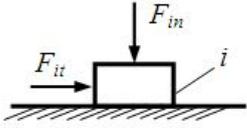
Чему равна максимальная сила трения скольжения F_0 , если действующая на тело силы $F_{in}=2000\text{N}$, $F_{it}=40\text{N}$, а для угла трения скольжения имеем $\text{tg}\varphi_0=0,15$. ?



- 30N
- 50N
- 40N
- 10N
- 20N

274 ..,

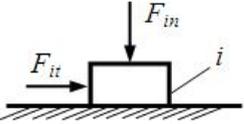
Чему равна сила трения скольжения F_s , если действующая на тело силы $F_{in}=200\text{N}$, $F_{it}=20\text{N}$, а для угла трения скольжения имеем $\text{tg}\varphi_0=0,15$?



- 40N
- 50N
- 10N
- 20 N
- 30N

275 ,...

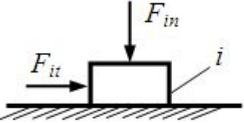
В каком состоянии будет находиться тело, если $F_{in}=200\text{N}$. $F_{it}=40\text{N}$, а угол трения скольжения соответствует $\text{tg}\varphi_0=0,15$?



- в равномерно замедленном движении
- в равномерно ускоренном движении
- в равномерном движении
- в неопределенном движении
- в покое

276 ,...

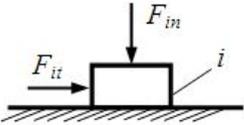
В каком состоянии будет находиться тело, если $F_{in}=200\text{N}$. $F_{it}=20\text{N}$, а угол трения скольжения соответствует $\text{tg}\varphi_0=0,15$?



- в равномерном движении
- в покое
- в неопределенном движении
- в равномерно ускоренном движении
- в равномерно замедленном движении

277 .,

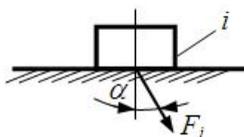
В каком состоянии будет находиться тело, если $F_{in}=200\text{N}$. $F_{it}=30\text{N}$, а угол трения скольжения соответствует $\text{tg}\varphi_0=0,15$?



- в покое или в равномерно прямолинейном движении
- в равномерно ускоренном движении
- в неопределенном движении
- в покое
- в равномерном движении

278 ,...

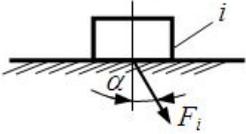
Чему равна максимальная сила трения F_0 , если на тело под углом $\alpha=30^\circ$ действует результирующая сила $F_i = 400 \cdot \sqrt{3}$ N, а коэффициент трения скольжения $f_0=0,15$??



- 66 N
- 90 N
- 0
- 45 N
- 150 N

279 ,..

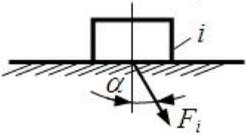
Чему равна сила трения скольжения F_s , если на тело под углом $\alpha=30^\circ$ действует результирующая сила $F_i = 200 \cdot \sqrt{3}$ N, а угол трения скольжения определяется из условия $\operatorname{tg} \varphi_0 = 0,15$. ?



- 45 N
- 30 N
- 60 N
- 90 N
- 15 N

280 ,..

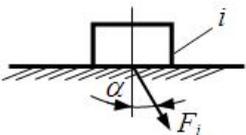
Чему равна максимальная сила трения скольжения F_0 , если на тело под углом $\alpha=45^\circ$ действует результирующая сила $F_i = 200 \cdot \sqrt{2}$ N, а коэффициент трения скольжения $f_0=0,15$?



- 30 N
- 60 N
- 90 N
- 45 N
- 15 N

281 ,.

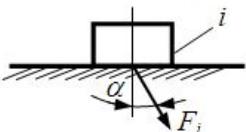
Чему равна сила трения скольжения F_s , если на тело под углом $\alpha=45^\circ$ действует результирующая сила $F_i = 200 \cdot \sqrt{2}$ N, а угол трения скольжения определяется из условия $\operatorname{tg} \varphi_0 = 0,15$?



- 15 N
- 30 N
- 60 N
- 90 N
- 45 N

282 ,,,...

Чему равна максимальная сила трения скольжения F_0 , если на тело под углом $\alpha=60^\circ$ действует результирующая сила $F_i=200$ N, а коэффициент трения скольжения $f_0=0,15$?

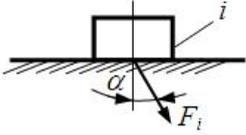


- 45 N
- 30 N
- 60 N

- 90 N
 15 N

283 .,

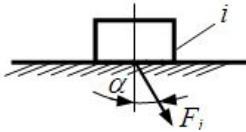
Чему равна сила трения скольжения F_s , если на тело под углом $\alpha=60^\circ$ действует результирующая сила $F_i=200\text{N}$, а угол трения скольжения определяется из условия $\text{tg}\varphi_0=0,15$?



- 45 N
 30 N
 90 N
 60 N
 15 N

284 ...,

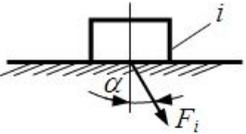
В каком состоянии будет находиться тело, если действующая сила F_i , а угол $\alpha < \varphi_0$? (φ_0 – угол трения покоя).



- в равномерно замедленном движении
 в покое
 в неопределенном движении
 в равномерно ускоренном движении
 в равномерном движении

285 .,

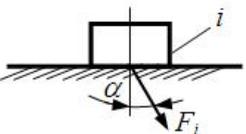
В каком состоянии будет находиться тело, если действующая сила F_i , а угол $\alpha = \varphi_0$? (φ_0 – угол трения покоя).



- в равномерном движении
 в покое
 в неопределенном движении
 в равномерно ускоренном движении
 в покое или в равномерном прямолинейном движении

286 .,

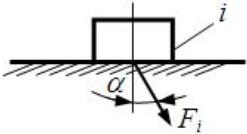
В каком состоянии будет находиться тело, если действующая сила F_i , а угол $\alpha > \varphi_0$? (φ_0 – угол трения покоя).



- в равномерно замедленном движении
 в покое
 в неопределенном движении
 в равномерно ускоренном движении
 в равномерном движении

287 .,

В каком состоянии будет находиться тело, если действующая сила $F_i = 100 \cdot \sqrt{3} \text{ N}$, а угол $\alpha = 30^\circ$? (коэффициент трения скольжения $f_0 = 0,15$)



- в равномерно замедленном движении
- в покое
- в неопределенном движении
- в равномерно ускоренном движении
- в равномерном движении

288 Как будет вращаться вал в подшипнике, если действующая на него результирующая сила реакции будет касательной круга трения. ?

- равномерно ускоренно
- неравномерно
- равномерно
- ускорено
- замедлено

289 Как будет вращаться вал в подшипнике, если действующая на него результирующая сила реакции будет проходит внутри круга трения?.. (в начальном положении вал находится в движении).

- равномерно ускоренно
- неравномерно
- равномерно
- ускорено
- замедлено

290 Как будет вращаться вал в подшипнике, если действующая на него результирующая сила реакции будет проходит вне круга трения?.

- равномерно ускоренно
- неравномерно
- равномерно
- ускорено
- замедлено

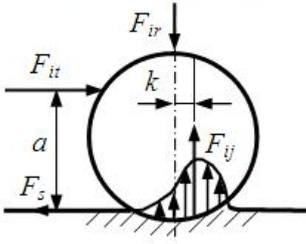
291 .,

По какой приближенной формуле определяется момент трения скольжения M_s между цапфой и подшипником, если радиус цапфы r , действующая на нее сила F_{iv} и приведенный коэффициент трения f' ?

- ..
 $M_s \approx \frac{1}{2} f' \cdot r \cdot F_{iv}$
- .
 $M_s \approx \frac{2}{3} f' \cdot r \cdot F_{iv}$
- ..
 $M_s \approx \frac{4}{3} f' \cdot r \cdot F_{iv}$
- ,
 $M_s \approx f' \cdot r \cdot F_{iv}$
- ..
 $M_s \approx \frac{3}{2} f' \cdot r \cdot F_{iv}$

292 .

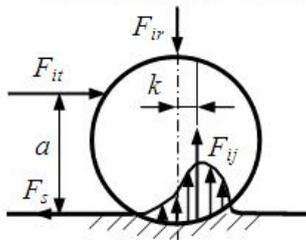
Какое условие определяет чистое скольжение цилиндра при трении качения? (f_0 и k – соответственно коэффициенту трения скольжения и качения).



- ..
 $a > \frac{f_0}{k}$
- ..
 $a > \frac{k}{f_0}$
- ..
 $a < \frac{f_0}{k}$
- ..
 $a = \frac{k}{f_0}$
- ..
 $a < \frac{k}{f_0}$

293 ..

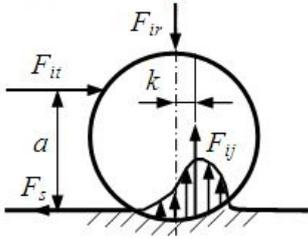
Какое условие определяет чистое качение цилиндра при трении качения? (f_0 и k – соответственно коэффициенту трения скольжения и качения).



- ..
 $a > \frac{f_0}{k}$
- ..
 $a > \frac{k}{f_0}$
- ..
 $a < \frac{f_0}{k}$
- ..
 $a = \frac{k}{f_0}$
- ..
 $a < \frac{k}{f_0}$

294 ..

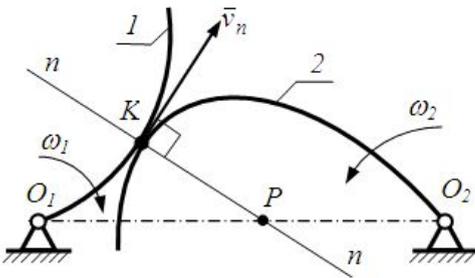
Какое условие определяет качение со скольжением цилиндра при трении качения? (f_0 и k – соответственно коэффициенту трения скольжения и качения).



- ..
 $a > \frac{f_0}{k}$
 ..
 $a > \frac{k}{f_0}$
 ..
 $a < \frac{f_0}{k}$
 ..
 $a = \frac{k}{f_0}$
 ..
 $a < \frac{k}{f_0}$

295.

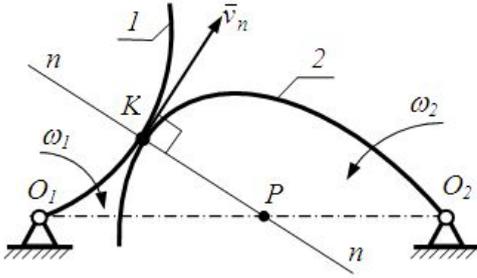
Основная теорема зацепления?



- ..
 $u_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \pm \frac{l_{O_2P}}{l_{O_1P}}$
 ..
 $u_{12} = \frac{\omega_2}{\omega_1} = \pm \frac{l_{O_2P}}{l_{O_1P}}$
 ..
 $u_{12} = \frac{\omega_2}{\omega_1} = \pm \frac{l_{O_1P}}{l_{O_2P}}$
 ..
 $u_{21} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \pm \frac{l_{O_1P}}{l_{O_2P}}$
 ..
 $u_{21} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \pm \frac{l_{O_2P}}{l_{O_1O_2}}$

296.

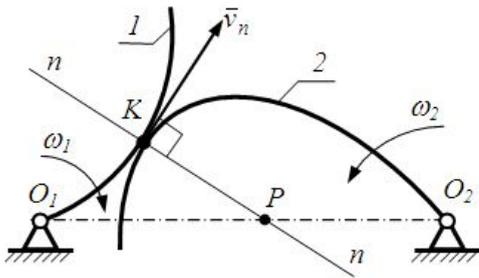
Чему равно передаточное отношение u_{12} , если $O_1O_2=100\text{мм}$ и $O_2P=80\text{мм}$?



- 4
- 0,25
- 0,25
- 0,8
- 4

297 ,.

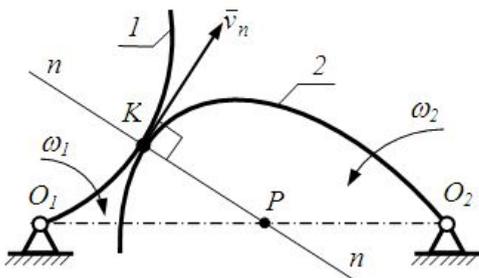
Чему равно передаточное отношение u_{21} , если $O_1O_2=100\text{мм}$ и $O_2P=80\text{мм}$?



- 0,25
- 0,25
- 4
- 4
- 0,8

298 ,..

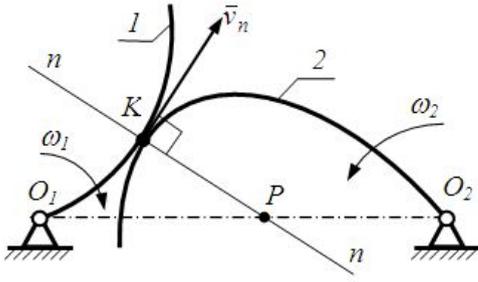
Чему равно передаточное отношение u_{21} , если $O_1O_2=120\text{мм}$ и $O_2P=20\text{мм}$?



- 0,2
- 5
- 5
- 0,2
- 6

299 ,..

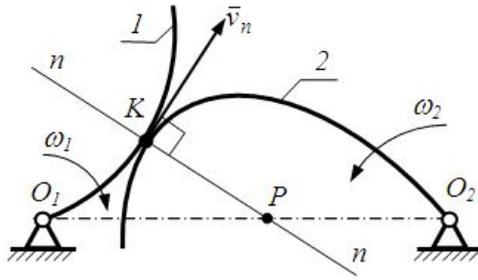
Чему равно межцентровое расстояние O_1O_2 , если передаточное отношение $u_{12} = -1,5$ и $O_2P = 60$ мм???



- 60 мм
- 80 мм
- 40 мм
- 100 мм
- 50 мм

300 ,,

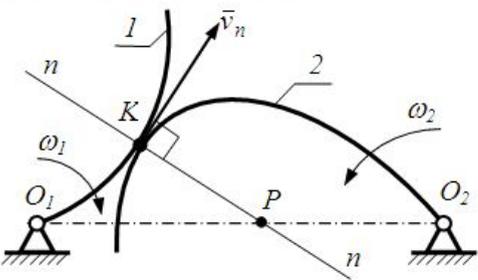
Чему равно межцентровое расстояние O_1O_2 , если передаточное отношение $u_{21} = -0,5$ и $O_2P = 30$ мм???



- 50 мм
- 40 мм
- 100 мм
- 90 мм
- 60 мм

301 ,,

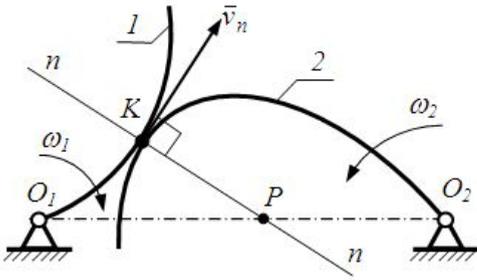
Чему равно межцентровое расстояние O_1O_2 , если передаточное отношение $u_{21} = -0,25$ и $O_2P = 40$ мм?..



- 40 мм
- 60 мм
- 90 мм
- 50 мм
- 80 мм

302 ,,

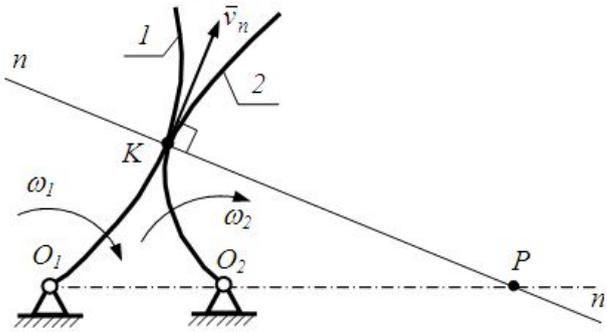
Чему равно межцентровое расстояние O_1O_2 , если передаточное отношение $u_{12} = -2,0$ и $O_2P=20$ мм. ?



- 100 мм
- 40 мм
- 50 мм
- 60 мм
- 80 мм

303 .

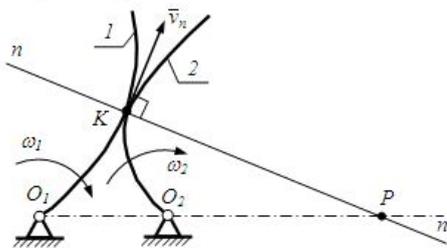
Чему равно передаточное отношение u_{12} , если межцентровое расстояние $O_1O_2 = 80$ мм и $O_2P=20$ мм. ?



- 0,2
- 3
- 3
- 0,4
- 0,2

304 .

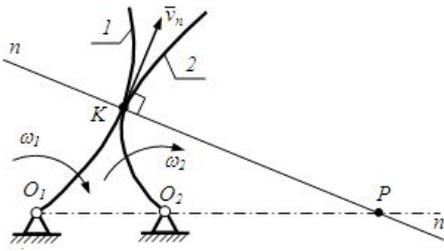
Чему равно межцентровое расстояние O_1O_2 , если передаточное отношение $u_{12} = 0,3$ и $O_1P=100$ мм??



- 80 мм
- 60 мм
- 50 мм
- 40 мм
- 70 мм

305 ,..

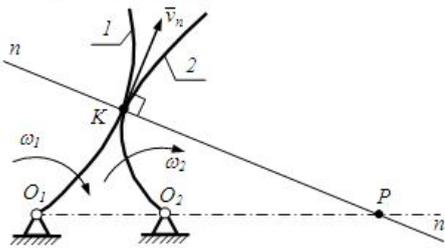
Чему равно межцентровое расстояние O_1O_2 , если передаточное отношение $u_{12} = 0,25$ и $O_2P = 20$ мм. ?



- 60 мм
- 80 мм
- 70 мм
- 50 мм
- 40 мм

306 .

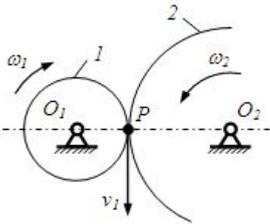
Чему равно межцентровое расстояние O_1O_2 , если передаточное отношение $u_{12} = 0,3$ и $O_1P = 120$ мм???



- 50 мм
- 60 мм
- 80 мм
- 70 мм
- 40 мм

307

Чему равна угловая скорость ω_2 , если в полюсе зацепления P линейная скорость первого колеса $v_1 = 0,8$ м/с, $O_1P = 20$ мм и $O_1O_2 = 100$ мм??



- 5 м/с
- 0,5 м/с
- 40 м/с
- 0,25 м/с
- 10 м/с

308 Какие кривые описывают точки прямой при ее перекатывании без скольжения по неподвижной окружности?

- окружность
- гипоциклоида
- эпициклоида
- эвольвента окружности
- эллипс

309 Какой окружностью ограничивается эвольвентный профиль зубьев одним концом?.

- впадин зубьев
- начальной.
- делительной
- основной
- выступов зубьев

310 Какой окружности колеса касается нормаль, проведенная к эвольвентному профилю зубьев?.

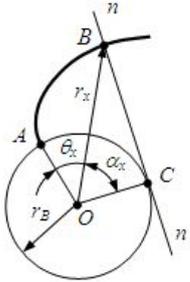
- делительной
- начальной.
- основной
- выступов зубьев
- впадин зубьев

311 На какой окружности колеса лежат центры кривизны эвольвентного профиля зубьев?.

- впадин зубьев
- делительной
- основной
- начальной.
- выступов зубьев

312 ,,,,

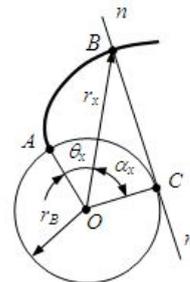
Какое выражение является уравнением эвольвенты окружности?



- .
 $\theta_x = \text{tg} \alpha_x + \alpha_x$
 $r_x = \frac{r_\epsilon}{\cos \alpha_x}$
- ..
 $\theta_x = \cos \alpha_x - \alpha_x$
 $r_x = \frac{r_\epsilon}{\text{tg} \alpha_x}$
- ,
 $\theta_x = \cos \alpha_x + \alpha_x$
 $r_x = r_\epsilon \cdot \cos \alpha_x$
- ..
 $\theta_x = \text{tg} \alpha_x$
 $r_x = r_b \cdot \text{tg} \alpha_x$
- ..
 $\theta_x = \text{tg} \alpha_x - \alpha_x$
 $r_x = \frac{r_\epsilon}{\cos \alpha_x}$

313 ,,,,

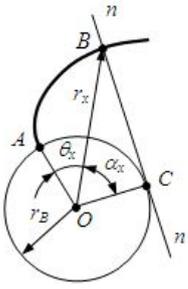
Чему равен радиус r_b основной окружности эвольвенты, если $\alpha_x + \theta_x = 0,8$ рад и $BC = 24$ мм???



- 12 мм
- 24 мм
- 30 мм
- 18 мм
- 6 мм

314 ,,,

Чему равен радиус r_b основной окружности эвольвенты, если $\alpha_x + \theta_x = 0,8$ рад и $BC = 24$ мм???



- 3/5 рад
- 0,8 рад
- 1/2 рад
- 0,6рад
- 4/3 рад

315 Чему равно передаточное отношение внешнего цилиндрического зацепления с неподвижными осями колес?

- ,
- $u_{12} = \frac{z_2}{z_1}$
- ,
- $u_{12} = -\frac{z_2}{z_1}$
- ..
- $u_{12} = \frac{z_2 - z_1}{z_2}$.
- „
- $u_{12} = \frac{z_1}{z_2}$
- ..
- $u_{12} = -\frac{z_1}{z_2}$

316 ..

Чему равно передаточное отношение внутреннего цилиндрического зацепления ($z_2 > z_1$) с неподвижными осями колес?

- „
- $u_{12} = \frac{z_1}{z_2}$
- ..
- $u_{12} = -\frac{z_1}{z_2}$
- .
- $u_{12} = -\frac{z_2}{z_1}$
- ,
- $u_{12} = \frac{z_2}{z_1}$
- ..
- $u_{12} = \frac{z_2 - z_1}{z_2}$.

317 Как располагается делительная окружность нулевого зубчатого колеса при ее нарезании рейкой?

- пересекает делительную окружность инструмента
- касается делительной окружности инструмента
- не касается делительной окружности инструмента
- касается делительной прямой инструмента
- не касается делительной прямой инструмента

318 Как располагается делительная окружность положительного зубчатого колеса при ее нарезании рейкой?

- касается делительной прямой инструмента
- касается делительной окружности инструмента
- пересекает делительную окружность инструмента
- не касается делительной прямой инструмента
- не касается делительной окружности инструмента

319 Как располагается делительная окружность отрицательного зубчатого колеса при ее нарезании рейкой?

- касается делительной прямой инструмента
- пересекает делительную прямую инструмента
- пересекает делительную окружность инструмента
- не касается делительной прямой инструмента
- не касается делительной окружности инструмента

320 Как располагается делительная окружность нулевого зубчатого колеса при ее нарезании долбяком?

- касается делительной прямой инструмента
- касается делительной окружности инструмента
- пересекает делительную окружность инструмента
- не касается делительной прямой инструмента
- не касается делительной окружности инструмента

321 Как располагается делительная окружность положительного зубчатого колеса при ее нарезании долбяком?

- пересекает делительную окружность инструмента
- касается делительной окружности инструмента
- касается делительной прямой инструмента
- не касается делительной окружности инструмента
- не касается делительной прямой инструмента

322 Как располагается делительная окружность отрицательного зубчатого колеса при ее нарезании долбяком?

- пересекает делительную окружность инструмента
- пересекает делительную прямую инструмента
- касается делительной прямой инструмента
- не касается делительной окружности инструмента
- не касается делительной прямой инструмента

323 ,,,,

Чему равен угловой шаг τ зубчатых колес?

- ,
- $\frac{\pi}{2z}$
- ..
- $\frac{2\pi}{z}$
- .
- $\frac{\pi}{z}$
- ..
- $\frac{z}{2\pi}$
- ..
- $\frac{2z}{\pi}$

324 Какой геометрический параметр зубчатого колеса является основным?..

- угол зацепления
- профильный угол
- модуль
- шаг
- число зубьев

325 Как называется отношение диаметра делительной окружности колеса к числу ее зубьев z ?..

11.05.2016

- шаг
- ширина впадин зубьев
- толщина зубьев
- модуль
- линия зацепления

326 Как называется окружность зубчатого колеса, соответствующая стандартному модулю?

- окружность выступов зубьев
- основная окружность
- делительная окружность
- начальная окружность
- окружность впадин зубьев

327 .../

Чему равна высота головки зуба h_a нормального цилиндрического колеса? (m – модуль зубьев).

- 0,5m
- 2,25m
- 1,25m
- 0,75m
- 1,0m

328

Чему равна высота ножки зуба h_f нормального цилиндрического колеса?? (m – модуль зубьев).

- 2,25m
- 0,5m
- 0,75m
- 1,0m
- 1,25m

329 ,...

Чему равна полная высота зуба h нормального цилиндрического колеса??? (m – модуль зубьев).

- 2,25m
- 0,5m
- 0,75m
- 1,0m
- 1,25m;

330 ,.....

Радиус какой окружности нормального цилиндрического колеса с внешними зубьями определяется по формуле $r = 0,5m(z - 2,5)$??

- основной
- впадин зубьев
- делительной
- начальной
- выступов зубьев

331 ...

Радиус какой окружности нормального цилиндрического колеса с внешними зубьями определяется по формуле $r = 0,5m(z + 2)$???

- делительной
- начальной
- выступов зубьев
- основной
- впадин зубьев

332 ,.

Радиус какой окружности нормального цилиндрического колеса с внутренними зубьями определяется по формуле $r = 0,5m(z - 2)$???

- делительной

- начальной
- основной
- выступов зубьев
- впадин зубьев

333 По какой формуле вычисляется радиус r делительной окружности нормального цилиндрического зубчатого колеса?

- ..
 $r = 0,5m(z + 2)$
- .
 $r = 0,5m(z - 2)$
- ..
 $r = 0,5mz \cos \alpha$
- ,
 $r = 0,5m(z - 2,5)$
- ..
 $r = 0,5mz$

334 По какой формуле вычисляется радиус r_b основной окружности нормального цилиндрического зубчатого колеса?

- ..
 $r_b = 0,5m(z + 2)$
- .
 $r_b = 0,5m(z - 2)$
- ..
 $r_b = 0,5mz \cos \alpha$
- ,
 $r_b = 0,5m(z - 2,5)$
- ..
 $r_b = 0,5mz$

335 По какой формуле вычисляется радиус r_a окружности выступов зубьев цилиндрического нормального колеса с внешними зубьями?

- ..
 $r_a = 0,5mz$
- ..
 $r_a = 0,5mz \cos \alpha$
- .
 $r_a = 0,5m(z - 2)$
- ,
 $r_a = 0,5m(z - 2,5)$
- ..
 $r_a = 0,5m(z + 2)$

336 По какой формуле вычисляется радиус r_f окружности впадин зубьев цилиндрического нормального колеса с внешними зубьями?

- ..
 $r_f = 0,5m(z + 2)$
- .
 $r_f = 0,5m(z - 2)$
- ..
 $r_f = 0,5mz \cos \alpha$
- ,
 $r_f = 0,5m(z - 2,5)$
- ..
 $r_f = 0,5mz$

337 По какой формуле вычисляется радиус r_a окружности выступов зубьев цилиндрического нормального колеса с внутренними зубьями?

- ..
- .
 $r_a = 0,5m(z + 2,5)$

- $r_a = 0,5m(z - 2)$
 ..
 $r_a = 0,5m(z + 2)$
 ..
 $r_a = 0,5mz$
 ,
 $r_a = 0,5m(z - 2,5)$

338 По какой формуле вычисляется радиус r_f окружности впадин зубьев цилиндрического нормального колеса с внутренними зубьями?

- ..
 $r_f = 0,5m(z + 2,5)$
 .
 $r_f = 0,5m(z - 2)$
 ..
 $r_f = 0,5m(z + 2)$
 ..
 $r_f = 0,5mz$
 ,
 $r_f = 0,5m(z - 2,5)$

339 Как называются соприкасающиеся окружности зубчатых колес зацепления, перекатывающиеся друг по другу без скольжения?

- основная окружность
 окружность выступов зубьев
 делительная окружность
 окружность впадин зубьев
 начальная окружность

340 К изменению положения какой окружности колес зацепления приводит изменение межцентрового расстояния?

- окружность выступов зубьев
 окружность впадин зубьев
 делительная окружность
 начальная окружность
 основная окружность

341 К изменению какого параметра приводит изменение межцентрового расстояния цилиндрического зубчатого зацепления с неподвижными осями колес. ?

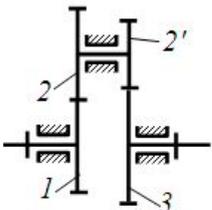
- передаточного отношения
 шага зубьев
 модуля зубьев
 толщины зубьев по делительной окружности
 угла зацепления

342 К чему приводит уменьшение межцентрового расстояния цилиндрического зацепления с внешними зубьями?

- увеличению начальной окружности
 увеличению угла зацепления
 уменьшению начальной окружности
 уменьшению передаточного отношения
 увеличению передаточного отношения

343 .

Чему равно передаточное отношение u_{13} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 10$; $z_2 = 20$; $z_2' = 11$; $z_3 = 66$???



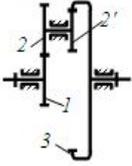
- 8
 8
 12

11.05.2016

- 10
- 12

344 ..

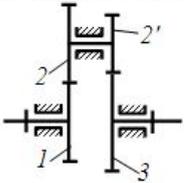
Чему равно передаточное отношение u_{13} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 10$; $z_2 = 20$; $z_2' = 11$; $z_3 = 66$?



- 10
- 8
- 12
- 8
- 12

345 ,,

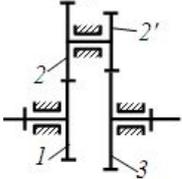
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 6$, $z_1 = 10$; $z_2 = 20$; $z_2' = 10$?



- 50
- 10
- 20
- 30
- 40

346 ,,

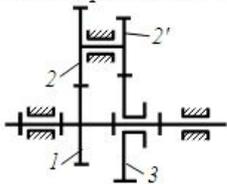
Чему равно число зубьев z_1 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 6$, $z_2 = 20$; $z_2' = 10$ и $z_3 = 30$?



- 50
- 10
- 20
- 30
- 40

347 ,,

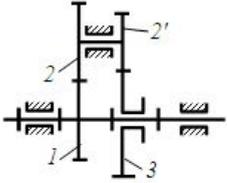
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $z_1 = 20$, $z_2 = 30$; $z_2' = 10$??



- 30
- 10
- 50
- 40
- 20

348 ,,

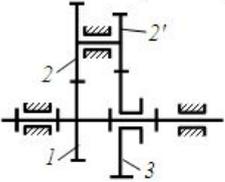
Чему равно передаточное отношение u_{12} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 20$, $z_2 = 30$; $z_2' = 10$?



- 6
 1,5
 3
 4
 5

349 ,.

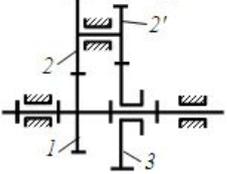
Чему равно передаточное отношение u_{23} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 20$, $z_2 = 30$; $z_2' = 10$?



- 5
 3
 1,5
 4
 6

350 ,,,

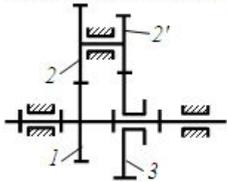
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 8$, $z_1 = 25$; $z_2 = 50$?



- 84
 15
 30
 60
 70

351 ,..

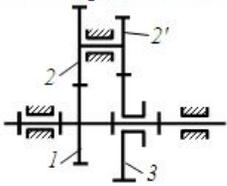
Чему равно число зубьев z_1 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 8$, $z_2 = 18$; $z_3 = 72$?



- 84
 15
 60
 30
 70

352 ,,,,.

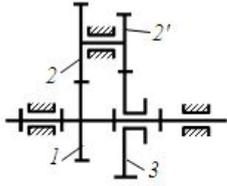
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 8$, $z_2 = 18$; $z_3 = 72$?



- 30
- 15
- 82
- 70
- 60

353 ..,

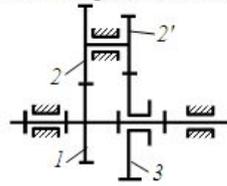
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 8$, $z_1 = 35$, $z_2 = 21$??



- 30
- 15
- 82
- 70
- 60

354 ,,.,

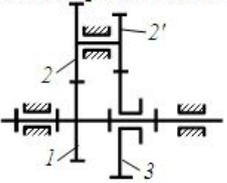
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 8$, $z_1 = 35$; $z_2 = 21$???



- 84
- 15
- 30
- 60
- 70

355 ,,.,.,.

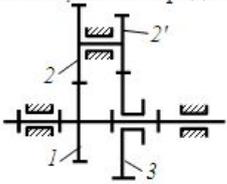
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 8$, $z_1 = 20$; $z_3 = 48$?



- 30
- 12
- 72
- 60
- 40

356 .,

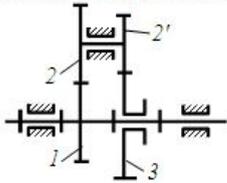
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 8$, $z_1 = 20$; $z_3 = 48$?



- 70
- 12
- 30
- 40
- 84

357 ..

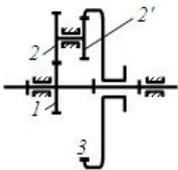
Чему равно передаточное отношение u_{13} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 20$, $z_2 = 30$; $z_3 = 10$?..



- 21
- 6
- 1,5
- 9
- 25

358 ..,

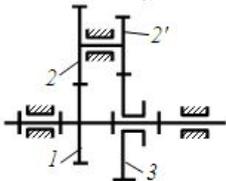
Чему равно передаточное отношение u_{12} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 20$, $z_2 = 30$; $z_3 = 10$?.



- 25
- 1,5
- 9
- 6
- 21

359 ,,,,

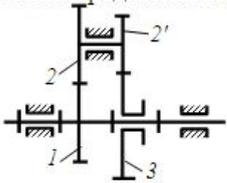
Чему равно передаточное отношение u_{13} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 20$, $z_2 = 30$; $z_3 = 10$???



- 1,5
- 3
- 4
- 5
- 6

360 ,,,,

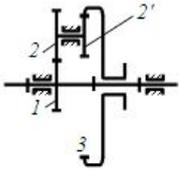
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 8$, $z_1 = 25$; $z_2 = 50$?



- 30
- 15
- 84
- 70
- 60

361 /.,.

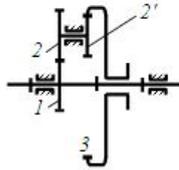
Чему равно передаточное отношение u_{23} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 20$, $z_2 = 30$; $z_3 = 10$?..



- 6
- 1,5
- 25
- 21
- 9

362 ,.,.

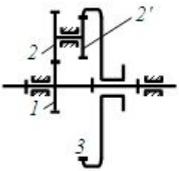
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 10$, $z_1 = 28$; $z_2 = 56$?



- 105
- 21
- 24
- 48
- 56

363 .

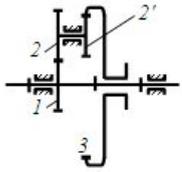
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 10$, $z_1 = 28$; $z_3 = 21$??



- 105
- 21
- 24
- 48
- 56

364 ,.,.

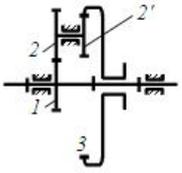
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 10$, $z_1 = 24$; $z_3 = 90$?



- 24
 21
 105
 56
 48

365 .,

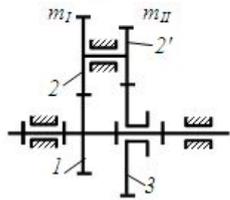
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 10$, $z_1 = 24$; $z_3 = 90$?



- 21
 18
 105
 56
 24

366 ,,,,

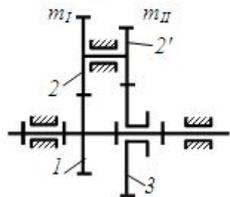
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $z_1 = 20$, $z_2 = 30$, $z_2' = 10$, $m_I = 2$ мм, $m_{II} = 2,5$ мм. ?



- 50
 10
 20
 30
 40

367 ,,,,

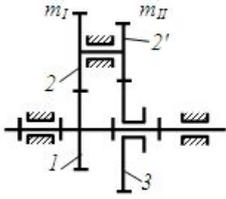
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $z_1 = 20$, $z_2 = 30$, $z_2' = 10$, $m_I = 2$ мм, $m_{II} = 2,5$ мм. ?



- 50
 10
 20
 30
 40

368 ,,,,

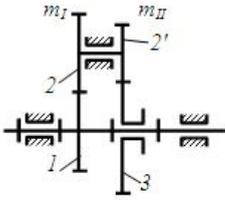
Чему равно передаточное отношение u_{23} в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 20$, $z_2 = 30$; $z_3 = 10$, $m_I = 2$ мм $m_{II} = 2,5$ мм?..



- 3
- 5
- 6
- 1,5
- 4,5

369 ..

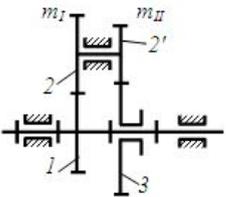
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 6$, $z_1 = 32$, $z_2 = 64$, $m_I = 2$ мм, $m_{II} = 3$ мм?.



- 48
- 16
- 76
- 68
- 34

370 ...

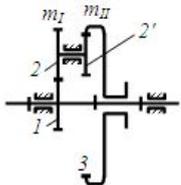
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13} = 6$, $z_1 = 32$, $z_2 = 64$, $m_I = 2$ мм, $m_{II} = 3$ мм. ?



- 76
- 16
- 34
- 48
- 68

371 ..

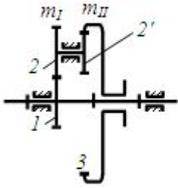
Чему равно число зубьев z_3 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1 = 20$, $z_2 = 24$, $z_3 = 18$, $m_I = 3$ мм, $m_{II} = 2$ мм?..



- 20
- 84
- 22
- 21
- 19

372 ...

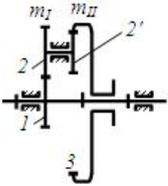
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если $z_1=20$, $z_2=24$, $z_3=85$, $m_I=3$ мм, $m_{II}=2$ мм?.



- 19
- 22
- 84
- 21
- 20

373

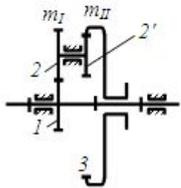
Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13}=6$, $z_1=16$, $z_3=80$, $m_I=3$ мм, $m_{II}=2$ мм??



- 26
- 16
- 22
- 20
- 24

374

Чему равно число зубьев z_2 в зубчатом механизме с неподвижными осями колес, если передаточное отношение $u_{13}=6$, $z_1=16$, $z_3=80$, $m_I=3$ мм, $m_{II}=2$ мм?..



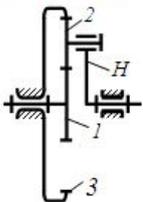
- 20
- 16
- 26
- 24
- 22

375 Как называется зубчатое колесо с подвижной осью в планетарном механизме?..

- опорное колесо
- солнечное колесо
- водило
- сателлит
- блокирующее колесо

376 ..

Чему равно передаточное отношение данного планетарного механизма?



- ..
- $u_{1H} = 1 + \frac{z_3}{z_2}$.
- ..

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_3}{z_1}$$

..

$$u_{1H} = 1 + \frac{z_3}{z_1}$$

,

$$u_{1H} = \frac{z_3 + z_2}{z_1}$$

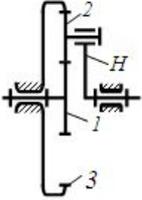
..

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_3}{z_2}$$

377 ,,,

Чему равно передаточное отношение u_{1H} данного планетарного механизма, если

$z_1 = 10; z_2 = 20$??



-4

-1,5

7

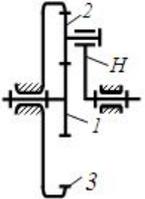
6

3,5

378 ,,,,

Чему равно число зубьев z_2 данного планетарного механизма, если передаточное

отношение $u_{1H} = 6$ и $z_1 = 10$?..



25

20

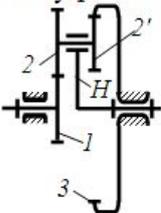
40

15

30

379 ,,,

Чему равно передаточное отношение u_{1H} данного планетарного механизма?



..

$$u_{1H} = 1 + \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$$

..

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$$

.

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$$

,

$$u_{1H} = 1 + \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2'}$$

..

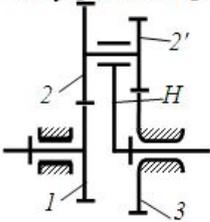
$$u_{1H} = 1 + \frac{z_1 \cdot z_2'}{z_2 \cdot z_3}$$

380 ,...

- 15
- 7
- 10
- 8
- 13

381 ,.

Чему равно передаточное отношение u_{1H} данного планетарного механизма?



..

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2'}$$

.

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_1 \cdot z_2'}{z_2 \cdot z_3}$$

..

$$u_{1H} = 1 + \frac{z_1 \cdot z_2'}{z_2 \cdot z_3}$$

,

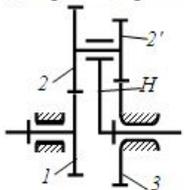
$$u_{1H} = 1 + \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2'}$$

..

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_2' \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$$

382 ,...

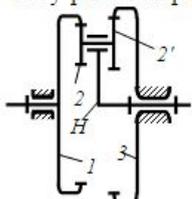
Чему равно передаточное отношение u_{1H} данного планетарного механизма, если $z_1 = z_2' = 12$, $z_2 = 60$ и модули всех колес одинаковы ?..



- 25
- 24
- 25
- 20
- 24

383 ,.

Чему равно передаточное отношение u_{1H} данного планетарного механизма?



.

$$u_{1H} = 1 + \frac{z_1 \cdot z_2}{z_2 \cdot z_3}$$

..

$$u_{1H} = 1 + \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$$

..

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$$

.

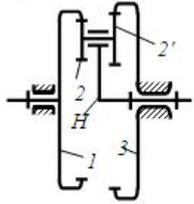
$$u_{1H} = 1 - \frac{z_1 \cdot z_2}{z_2 \cdot z_3}$$

..

$$u_{1H} = 1 - \frac{z_2 \cdot z_3}{z_1 \cdot z_2}$$

384 ,,,.

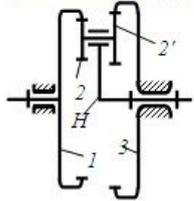
Чему равно передаточное отношение u_{H1} данного планетарного механизма, если $z_1 = 75$; $z_2 = 15$; $z_3 = 72$ и модули всех колес одинаковы. ?



- 10
- 10
- 8
- 5
- 8

385 ,,,

Условие соседства данного планетарного механизма?



..

$$(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2$$

.

$$(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$$

.

$$(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

..

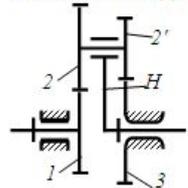
$$(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2$$

..

$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

386 ,,,

Условие соседства данного планетарного механизма?



.

$$(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$$

..

$$(z_1 - z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

,

$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

..

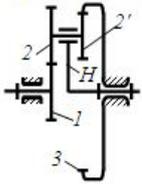
$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

..

$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$$

387 ..

Условие соседства данного планетарного механизма?



..

$$(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2' + 2$$

..

$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

.

$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$$

,

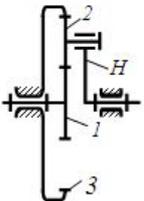
$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2$$

..

$$(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

388

Условие соседства данного планетарного механизма?



..

$$(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

..

$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$$

.

$$(z_1 + z_2) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 - 2$$

,

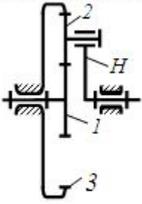
$$(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2 + 2$$

..

$$(z_2 - z_1) \sin \frac{\pi}{k} > z_2' + 2$$

389 ..

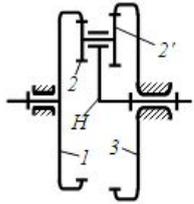
Чему равно передаточное отношение u_{23}^H , обращенного механизма ($\omega_H = 0$) в данном планеторном механизме, если $z_1=24$ и $z_3=84$. ?



- 1,25
- 2,0
- 4,0
- 2,8
- 3,5

390 ..

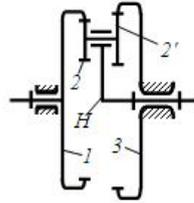
Чему равно число зубьев z_2 , обращенного планеторного механизма ($\omega_H = 0$), если передаточное отношение $u_{13}^H = 1,5$, $z_1=100$, $z_2 = 15$??



- 12
- 25
- 30
- 72
- 90

391 ..

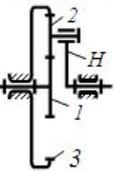
Чему равно число зубьев z_3 , обращенного планеторного механизма ($\omega_H = 0$), если передаточное отношение $u_{13}^H = 1,5$, $z_1=100$, $z_2 = 15$???



- 90
- 30
- 25
- 12
- 72

392 ..

По какой формуле определяется целое число E , обеспечивающее условие сборки данного планеторного механизма? (k – число сателлитов)



- .. $\frac{z_1 + z_3}{k}$
- .. $\frac{z_1 + z_2}{k}$
- .. $\frac{z_2 - z_1}{k}$

11.05.2016

$\frac{z_3 - z_2}{k}$

$\frac{z_3 - z_1}{k}$

393 Какой из фазовых углов кулачка может быть равной нулю?

$\Phi_{\delta\delta}$

Φ_n

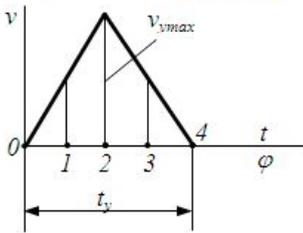
Φ_y

Φ_y и $\Phi_{\delta\delta}$

не один

394 ...

Чему равно перемещение s поступательно движущегося толкателя кулачкового механизма в положении "1"?



$\frac{1}{2} v_{y\max} \cdot t_y$

0

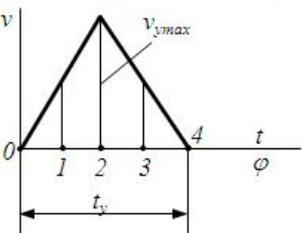
$\frac{1}{4} v_{y\max} \cdot t_y$

$\frac{1}{16} v_{y\max} \cdot t_y$

$\frac{7}{16} v_{y\max} \cdot t_y$

395 ...

Чему равно перемещение s поступательно движущегося толкателя кулачкового механизма в положении "3"?



$\frac{1}{2} v_{y\max} \cdot t_y$

..

$$\frac{1}{4} v_{y \max} \cdot t_y$$

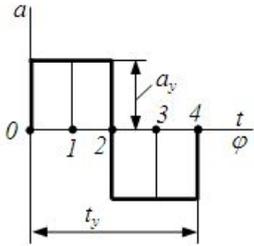
$$\frac{1}{16} v_{y \max} \cdot t_y$$

 0

$$\frac{7}{16} v_{y \max} \cdot t_y$$

396 ...

Чему равна скорость v поступательно движущегося толкателя кулачкового механизма в положении "0"?



0

$$\frac{1}{6} a_y \cdot t_y$$

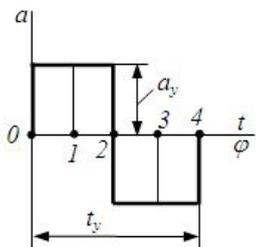
$$\frac{1}{2} a_y \cdot t_y$$

$$\frac{1}{4} a_y \cdot t_y$$

$$a_y \cdot t_y$$

397 ...

Чему равна скорость v поступательно движущегося толкателя кулачкового механизма в положении "2"?


 0

$$\frac{1}{4} a_y \cdot t_y$$

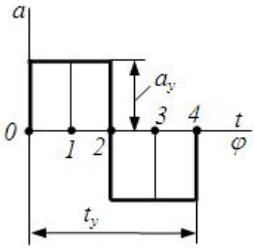
$$\frac{1}{6} a_y \cdot t_y$$

$$\frac{1}{2} a_y \cdot t_y$$

$$a_y \cdot t_y$$

398

Чему равно перемещение s поступательно движущегося толкателя кулачкового механизма в положении "4"?



..

$\frac{1}{8} a_y \cdot t_y^2$

$\frac{1}{4} a_y \cdot t_y^2$

0

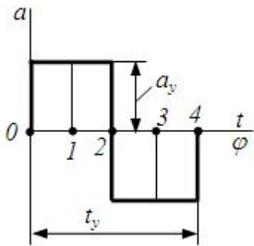
,

$\frac{7}{32} a_y \cdot t_y^2$

$\frac{1}{32} a_y \cdot t_y^2$

399 ,...

Чему равно перемещение s поступательно движущегося толкателя кулачкового механизма в положении "2"?



..

$\frac{1}{8} a_y \cdot t_y^2$

.

$\frac{1}{32} a_y \cdot t_y^2$

0

,

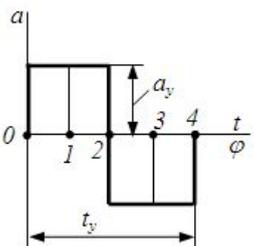
$\frac{7}{32} a_y \cdot t_y^2$

..

$\frac{1}{4} a_y \cdot t_y^2$

400 ,...

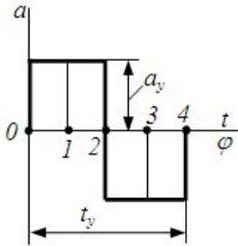
В каком положении скорость толкателя будет максимальной?



- 2
- 1
- 0
- 4
- 1 и 3

401 ..,

В каком положении перемещение толкателя будет максимальной?



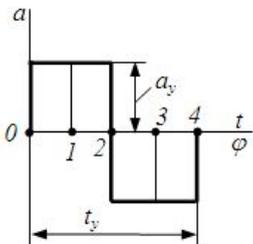
- 4
- 1
- 2
- 0
- 1 и 3

402 ..,

- 0,2 (м/с)
- 0,01 (м/с)
- 0,1 (м/с)
- 0,04 (м/с)
- 0

403

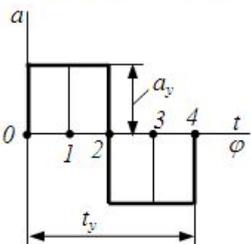
Чему равна скорость в "3" положении поступательно движущегося остроконечного толкатля, если его ускорение $a_y=0,5 \text{ (м/с}^2\text{)}$ и полное время фазы удаления $t_y=0,8 \text{ с}$???



- 0,2 (м/с)
- 0
- 0,04 (м/с)
- 0,1 (м/с)
- 0,01 (м/с)

404

Чему равна скорость в "4" положении поступательно движущегося остроконечного толкатля, если его ускорение $a_y=0,5 \text{ (м/с}^2\text{)}$ и полное время фазы удаления $t_y=0,8 \text{ с}$?

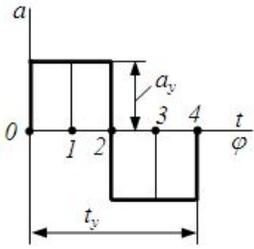


- 0,04 (м/с)
- 0
- 0,2 (м/с)
- 0,01 (м/с)

0,1 (м/с)

405

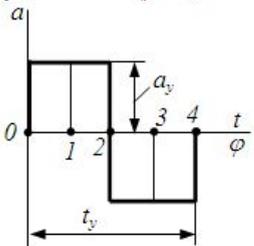
Чему равно перемещение s в "1" положении поступательно движущегося остроконечного толкателя, если его ускорение $a_y=0,5 \text{ (м/с}^2\text{)}$ и полное время фазы удаления $t_y=0,8\text{с?..}$



- 0,01м
 0,1м
 0,04м
 0
 0,2м

406 ..

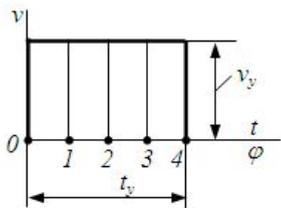
Чему равно перемещение s в "4" положении поступательно движущегося остроконечного толкателя, если его ускорение $a_y=0,5 \text{ (м/с}^2\text{)}$ и полное время фазы удаления $t_y=0,8\text{с.???$



- 0,04м
 0
 0,07м
 0,01м
 0,08м

407 ..

Чему равно перемещение s поступательно движущегося толкателя в "1" положении?

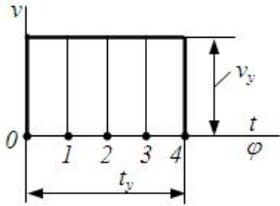


- ..
 $v_y \cdot t_y$
 0
 ..
 $\frac{1}{4} v_y \cdot t_y$
 ..
 $\frac{1}{2} v_y \cdot t_y$
 ,

$$\frac{3}{4} v_y \cdot t_y$$

408 ...

Чему равно перемещение s поступательно движущегося толкателя в "3" положении?


 .

$v_y \cdot t_y$

 0

 .

$\frac{1}{4} v_y \cdot t_y$

 .

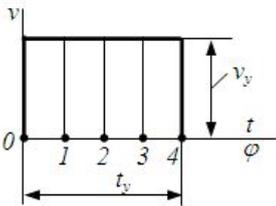
$\frac{1}{2} v_y \cdot t_y$

 .

$\frac{3}{4} v_y \cdot t_y$

409 ...

Чему равно перемещение s поступательно движущегося толкателя в "4" положении?


 .

$v_y \cdot t_y$

 .

$\frac{1}{4} v_y \cdot t_y$

 0

 .

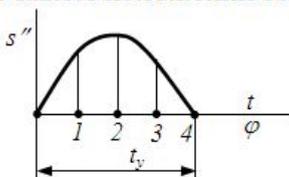
$\frac{1}{2} v_y \cdot t_y$

 .

$\frac{3}{4} v_y \cdot t_y$

410 ...

В каком положении толкателя его ускорение равно нулю?


 1 и 3

 0

 1

 0 и 4

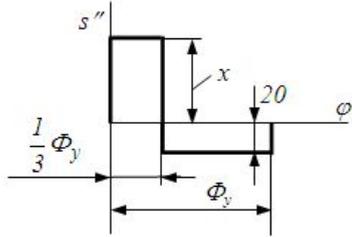
2

411 При каком законе движения толкателя отсутствуют жесткие удары при движении. ?

- непрерывно линейное ускорение
- косинусоидальное ускорение
- синусоидальное ускорение
- постоянная скорость
- постоянное ускорение

412 ,...

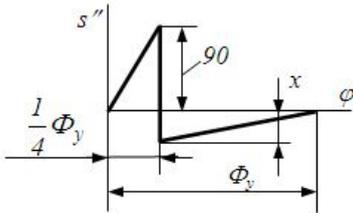
Чему равен x на диаграмме аналога ускорения толкателя $s''(\varphi)$ кулачкового механизма. ?



- 80
- 40
- 30
- 20
- 60

413 ,...

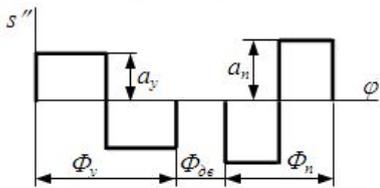
Чему равен x на диаграмме аналога ускорения толкателя $s''(\varphi)$ кулачкового механизма?..



- 80
- 40
- 30
- 20
- 60

414 ,...

Какое должно соблюдаться условие, чтобы на диаграмме перемещения толкателя $s(\varphi)$ конец фазы приближения оказался на оси φ ?



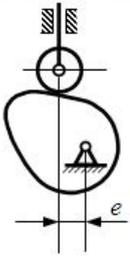
- ..
 $\frac{a_y}{\Phi_n} = \frac{a_n}{\Phi_y}$
- ..
 $\frac{a_y}{a_n} = \frac{\Phi_y}{\Phi_n}$
- ..
 $\frac{a_y}{a_n} = \left(\frac{\Phi_y}{\Phi_n}\right)^2$
- ,
 $\frac{a_y}{a_n} = \frac{\Phi_n}{\Phi_y}$

○ „

$$\frac{a_y}{a_n} = \left(\frac{\Phi_n}{\Phi_y} \right)^2$$

415 „

По какой формуле определяется угол давления ν в данном кулачковом механизме?



○ „

$$\operatorname{tg} \nu = \frac{s'}{s_0 - s}$$

○ „

$$\operatorname{tg} \nu = \frac{s'}{s_0 + s}$$

○ „

$$\operatorname{tg} \nu = \frac{s' - e}{s_0}$$

○ „

$$\operatorname{tg} \nu = \frac{s' - e}{s_0}$$

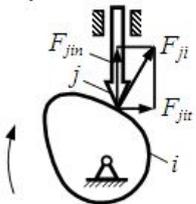
● „

$$\operatorname{tg} \nu = \frac{s' - e}{s_0 + s}$$

416 „„

Чему равен угол давления ν в данном кулачковом механизме, если $F_{ji} = 100\text{N}$ и

$F_{jit} = 0$?



○ 90 градусов

● 0 градусов

○ 30 градусов

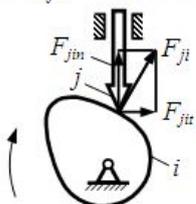
○ 45 градусов

○ 60 градусов

417 „

Чему равен угол давления ν в данном кулачковом механизме, если $F_{ji} = 100\text{N}$

и $F_{jit} = 100\text{N}$???



● 90 градусов

○ 0 градусов

○ 30 градусов

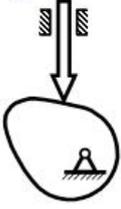
○ 45 градусов

11.05.2016

60 градусов

418 ,....

Из какого условия определяется минимальный радиус кулачка r_{min} в данном кулачковом механизме? (s – перемещение толкателя)



..
 $r_{min} + s > s''$

.
 $v_{max} > v_b$

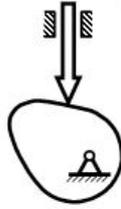
..
 $r_{min} + s > -(s'')$

.
 $v_{max} < v_b$

..
 $r_{min} + s > s'$

419 ,....

При графическом решении из какого условия определяется радиус кулачка r_{min} в данном кулачковом механизме? (s – перемещение толкателя)



..
 $s''(\varphi)$

.
 $s(s')$

..
 $s(s'')$

.
 $s'(s'')$

..
 $s'(\varphi)$

420 ,...,

..
 $r_{min} + s > -(s')$

..
 $r_{min} - s > -(s'')$

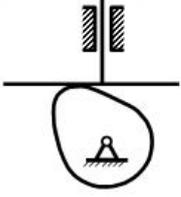
.
 $r_{min} + s > -(s'')$

.
 $r_{min} + s > s''$

..
 $r_{min} + s > s'$

421 .

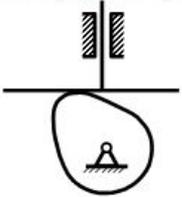
При графическом решении из какого условия определяется радиус кулачка r_{min} в данном кулачковом механизме? (φ - угол поворота кулачка, s - перемещение толкателя)



- $s'(s'')$
 $s(s')$
 $s''(\varphi)$
 $s(s'')$
 $s'(\varphi)$

422 ..

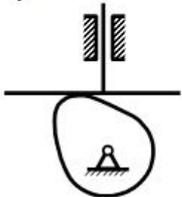
Чему равен угол давления ν в данном кулачковом механизме?



- 90 градусов
 0 градусов
 60 градусов
 45 градусов
 30 градусов

423

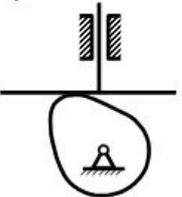
От какого параметра независит максимальный радиус кулачка r_{min} в данном кулачковом механизме?



- закона движения толкателя
 максимальное перемещение h толкателя
 фазового угла Φ_u
 фазового угла Φ_p
 эксцентриситета e

424

От какого параметра независит максимальный радиус кулачка r_{min} в данном кулачковом механизме?



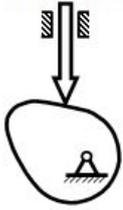
- фазового угла Φ_u
 фазового угла Φ_p
 угла давления ν

11.05.2016

- закона движения толкателя
- максимальное перемещение h толкателя

425 ,,,

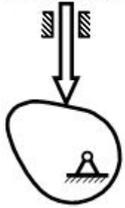
К чему может привести увеличение угла давления ν в данном кулачковом механизме???



- увеличению габарита кулачка
- нарушению выпуклости профиля кулачка
- выпуклости профиля кулачка
- уменьшению габарита кулачка
- улучшению режима работы механизма

426 ,,,,

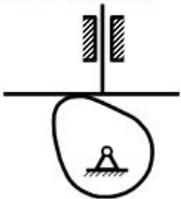
К чему может привести уменьшение угла давления ν в данном кулачковом механизме?



- увеличению габарита кулачка
- уменьшению габарита кулачка
- изменению закона движения толкателя
- нарушению выпуклости профиля кулачка
- выпуклости профиля кулачка

427 ,,,,

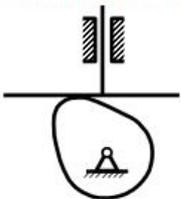
К чему может привести соблюдение условия $r'_{min} + s > -s''$ в данном кулачковом механизме?



- нарушению выпуклости профиля кулачка
- изменению закона движения толкателя
- уменьшению угла давления
- увеличению угла давления
- выпуклости профиля кулачка

428 .,

К чему может привести нарушение условия $r'_{min} + s > -s''$ в данном кулачковом механизме???



- изменению закона движения толкателя
- уменьшению угла давления
- увеличению угла давления
- выпуклости профиля кулачка
- нарушению выпуклости профиля кулачка

429 Какое из этих выражений является уравнением движения механизмов в виде интеграла энергии?

..

$$\sum_{i=1}^n A_i = \sum_{i=1}^n M_i - \sum_{i=1}^n M_{i_0}$$

.

$$\sum_{i=1}^n A_i = \sum_{i=1}^n J_i - \sum_{i=1}^n J_{i_0}$$

..

$$\sum_{i=1}^n A_i = \sum_{i=1}^n T_i + \sum_{i=1}^n T_{i_0}$$

„

$$\sum_{i=1}^n A_i = \sum_{i=1}^n T_i - \sum_{i=1}^n T_{i_0}$$

,

$$\sum_{i=1}^n A_i = \sum_{i=1}^n J_i + \sum_{i=1}^n J_{i_0}$$

430 Какие параметры соответствуют динамической модели механизмов с вращающимся входным звеном?

..

$$M_n, J_n, \varphi_l$$

.

$$M_n, J_n, s_l$$

..

$$F_n, J_n, \varphi_l$$

„

$$F_n, m_n, \varphi_l$$

,

$$F_n, m_n, s_l$$

431 Какие параметры соответствуют динамической модели механизмов с поступательной движущимся входным звеном?

..

$$F_n, J_n, \varphi_l$$

„

$$M_n, J_n, s_l$$

.

$$M_n, J_n, \varphi_l$$

..

$$F_n, m_n, s_l$$

,

$$F_n, m_n, \varphi_l$$

432 Какие параметры в динамике механизмов определяются из условия равенства мощностей. ?

приведенная масса и приведенный момент инерции

приведенная сила и приведенная масса

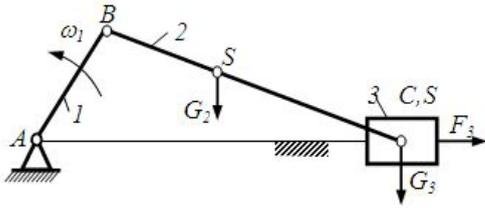
приведенная сила и приведенный момент

приведенный момент и приведенный момент инерции

приведенный момент и приведенная масса

433 .

По какой формуле определяется суммарная мощность P сил, действующих на механизм?



..

$$P = -F_3 \cdot v_C - G_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

.

$$P = -F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = -F_3 \cdot v_C + G_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

,

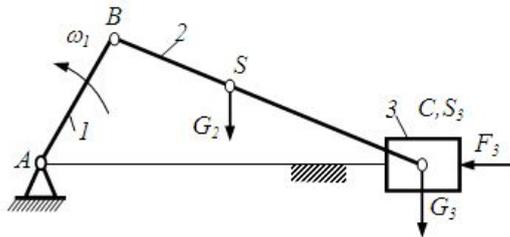
$$P = F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = F_3 \cdot v_C + G_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

434 ,...

По какой формуле определяется суммарная мощность P сил, действующих на механизм?



..

$$P = -F_3 \cdot v_C - G_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

.

$$P = -F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = -F_3 \cdot v_C + G_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

,

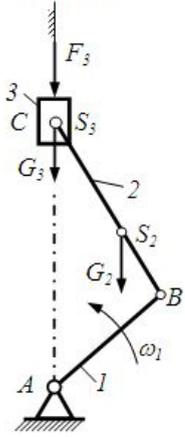
$$P = F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = F_3 \cdot v_C + G_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

435 ,...

По какой формуле определяется суммарная мощность P сил, действующих на механизм?



..

$$P = (F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = -(F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = (F_3 - G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

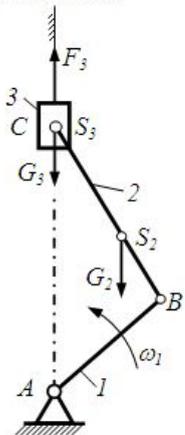
$$P = F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = (F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

436 ..

По какой формуле определяется суммарная мощность P сил, действующих на механизм?



..

$$P = -(F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = -(F_3 - G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

$$P = (F_3 - G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2})$$

..

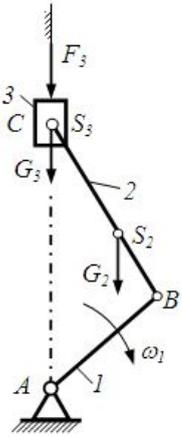
$$P = F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

○ „

$$P = (F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

437 „,

По какой формуле определяется суммарная мощность P сил, действующих на механизм?



○ „

$$P = -(F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

○ „

$$P = -(F_3 - G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

○ „

$$P = (F_3 - G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

○ „

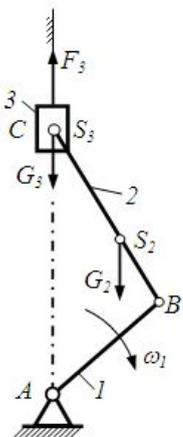
$$P = F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

 „

$$P = (F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

438 „,

По какой формуле определяется суммарная мощность P сил, действующих на механизм?



○ „

$$P = -(F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

 „

$$P = -(F_3 - G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

 ..

$$P = (F_3 - G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

 ,

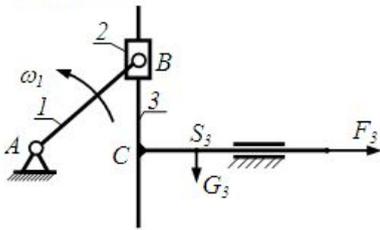
$$P = F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

 ..

$$P = (F_3 + G_3) \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}})$$

439 ,...

По какой формуле определяется суммарная мощность P сил, действующих на механизм?


 ..

$$P = F_3 \cdot v_C$$

 .

$$P = -F_3 \cdot v_C + G_3 \cdot v_C$$

 ..

$$P = F_3 \cdot v_C + G_3 \cdot v_C$$

 ,

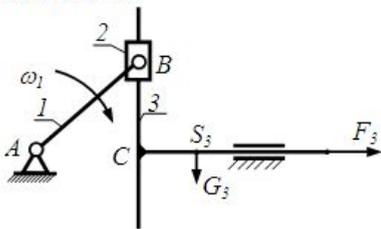
$$P = -F_3 \cdot v_C$$

 ..

$$P = G_3 \cdot v_C$$

440 ..

По какой формуле определяется суммарная мощность P сил, действующих на механизм?


 ..

$$P = F_3 \cdot v_C$$

 .

$$P = -F_3 \cdot v_C + G_3 \cdot v_C$$

 ..

$$P = F_3 \cdot v_C + G_3 \cdot v_C$$

 ,

$$P = -F_3 \cdot v_C$$

 ..

$$P = G_3 \cdot v_C$$

441 ...

Какой параметр в динамике механизмов определяется по формуле

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{v_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{v_l} \right] ?$$

- приведенная мощность
- приведенная масса
- приведенный момент инерции
- приведенный момент
- приведенная сила

442 .,

Какой параметр в динамике механизмов определяется по формуле

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{v_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{v_l} \right] . ?$$

- приведенная мощность
- приведенная масса
- приведенный момент инерции
- приведенный момент
- приведенная сила

443 От чего зависит приведенный к входному звену момент $M_{п}$ сил, действующих на механизм?

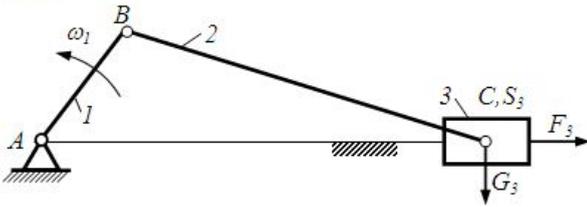
- скорости выходного звена
- ускорения входного звена
- скорости входного звена
- положения входного звена
- ускорения выходного звена

444 От чего зависит приведенный к входному звену сила $F_{п}$ от сил, действующих на механизм?

- скорости выходного звена
- ускорения входного звена
- скорости входного звена
- положения входного звена
- ускорения выходного звена

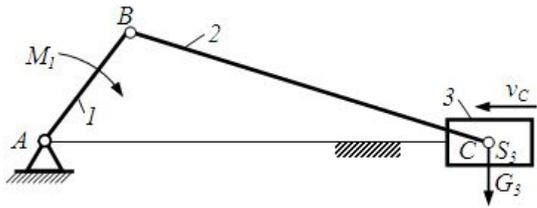
445 .,

Чему равен приведенный к входному звену AB момент M_n сил, действующих на механизм?



- ..
- $$M_n = \frac{l}{\omega_1} (F_3 \cdot v_c + G_3 \cdot v_c)$$
- ..
- $$M_n = \frac{l}{\omega_1} (-F_3 \cdot v_c + G_3 \cdot v_c)$$
- ..
- $$M_n = \frac{l}{\omega_1} (-F_3 \cdot v_c)$$
- ,
- $$M_n = \frac{l}{\omega_1} (F_3 \cdot v_c)$$
- ..
- $$M_n = \frac{l}{\omega_1} (G_3 \cdot v_c)$$

Чему равна приведенная к ползуну С сила F_n , действующих на механизм сил?



..

$$F_n = -M_1 \frac{v_C}{\omega_1}$$

..

$$F_n = G_3 + M_1 \frac{\omega_1}{v_C}$$

..

$$F_n = M_1 \frac{\omega_1}{v_C}$$

..

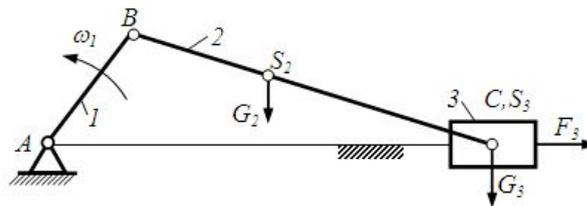
$$F_n = M_1 \frac{v_C}{\omega_1}$$

..

$$F_n = -M_1 \frac{\omega_1}{v_C}$$

447 ..

По какой формуле определяется приведенный к входному звену AB момент M_n сил, действующих на механизм?



..

$$M_n = l_{AB} \left(-F_3 \cdot \frac{v_C}{v_B} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{v_B} \right)$$

..

$$M_n = l_{AB} \left[-F_3 \cdot \frac{v_C}{v_B} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{v_B} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

..

$$M_n = l_{AB} \left[F_3 \cdot \frac{v_C}{v_B} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{v_B} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

..

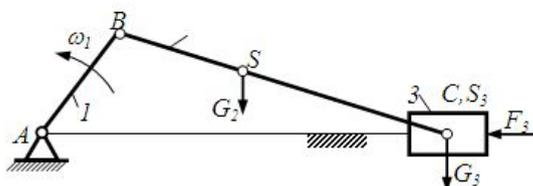
$$M_n = l_{AB} \left[-F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

..

$$M_n = l_{AB} \left[F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

448 ..

По какой формуле определяется приведенный к входному звену AB момент M_n сил, действующих на механизм?



○ „

$$M_n = l_{AB} \left(-F_3 \cdot \frac{v_C}{v_B} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{v_B} \right)$$

○ „

$$M_n = l_{AB} \left[-F_3 \cdot \frac{v_C}{v_B} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{v_B} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

● „

$$M_n = l_{AB} \left[F_3 \cdot \frac{v_C}{v_B} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{v_B} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

○ „

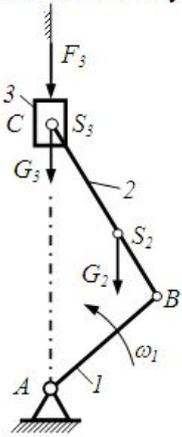
$$M_n = l_{AB} \left[-F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

○ „

$$M_n = l_{AB} \left[F_3 \cdot v_C + G_2 \cdot v_{S_2} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

449 „

По какой формуле определяется приведенный к входному звену AB момент M_n сил, действующих на механизм?



○ „

$$M_n = \left[(F_3 - G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

○ „

$$M_n = \left[-F_3 \cdot \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cdot \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

○ „

$$M_n = \left[(F_3 + G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

● „

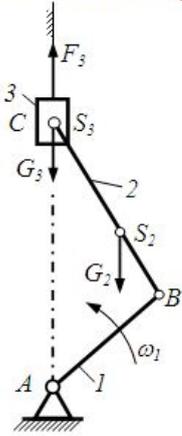
$$M_n = \left[-(F_3 + G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

○ „

$$M_n = \left[-(F_3 - G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos \left(\overline{G_2} \hat{\vee} \overline{v_{S_2}} \right) \right]$$

450 „

По какой формуле определяется приведенный к входному звену AB момент M_n сил, действующих на механизм?



..

$$M_n = \left[(F_3 - G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}}) \right]$$

..

$$M_n = \left[-F_3 \cdot \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}}) \right]$$

..

$$M_n = \left[(F_3 + G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}}) \right]$$

..

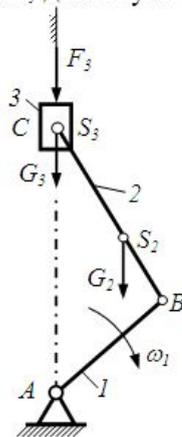
$$M_n = \left[-(F_3 + G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}}) \right]$$

..

$$M_n = \left[-(F_3 - G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}}) \right]$$

451 ..

По какой формуле определяется приведенный к входному звену AB момент M_n сил, действующих на механизм?



..

$$M_n = \left[(F_3 - G_3) \cdot \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}}) \right]$$

..

$$M_n = \left[-F_3 \cdot \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cdot \cos(\overline{G_2} \wedge \overline{v_{S_2}}) \right]$$

..

$$M_n = \left[(F_3 + G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2}) \right]$$

○ .

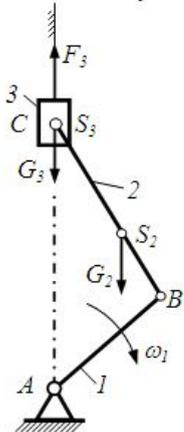
$$M_n = \left[-(F_3 + G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2}) \right]$$

○ ..

$$M_n = \left[-(F_3 - G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2}) \right]$$

452 ...

По какой формуле определяется приведенный к входному звену AB момент M_n сил, действующих на механизм?



○ ...

$$M_n = \left[(F_3 - G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2}) \right]$$

○ .

$$M_n = \left[-F_3 \cdot \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2}) \right]$$

○ ..

$$M_n = \left[(F_3 + G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \cdot \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cdot \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2}) \right]$$

○ .

$$M_n = \left[-(F_3 + G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2}) \right]$$

○ ..

$$M_n = \left[-(F_3 - G_3) \frac{v_C}{\omega_1} + G_2 \frac{v_{S_2}}{\omega_1} \cos(\overline{G_2}; \hat{v}_{S_2}) \right]$$

453 ..

Чему равен приведенный к входному звену AB момент M_n от действующей силы $F_3 = 300 \text{ N}$, если $\omega_1 = 100 \text{ (1/с)}$ и $v_C = 8 \text{ м/с}$?



○ 24 Nm

○ -24 Nm

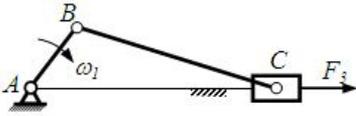
○ -12 Nm

○ 0

○ 12 Nm

454 ...

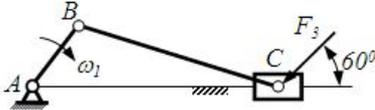
Чему равен приведенный к входному звену AB момент M_n от действующей силы $F_3 = 300 \text{ N}$, если $\omega_1 = 100 \text{ (1/с)}$ и $v_C = 8 \text{ м/с}$???



- 24 Nm
- 24 Nm
- 12 Nm
- 0
- 12 Nm

455 ...

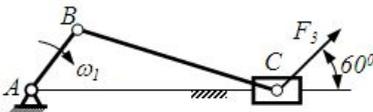
Чему равен приведенный к входному звену AB момент M_n от действующей силы $F_3 = 300 \text{ N}$, если $\omega_1 = 100 \text{ (1/с)}$ и $v_C = 8 \text{ м/с}$?..



- 24 Nm
- 24 Nm
- 12 Nm
- 0
- 12 Nm

456 ...

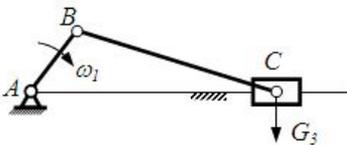
Чему равен приведенный к входному звену AB момент M_n от действующей силы $F_3 = 300 \text{ N}$, если $\omega_1 = 100 \text{ (1/с)}$ и $v_C = 8 \text{ м/с}$??



- 24 Nm
- 24 Nm
- 12 Nm
- 0
- 12 Nm

457 ...

Чему равен приведенный к входному звену AB момент M_n от действующей силы $G_3 = 300 \text{ N}$, если $\omega_1 = 100 \text{ (1/с)}$ и $v_C = 8 \text{ м/с}$. ?



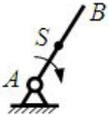
- 24 Nm
- 24 Nm
- 12 Nm
- 0
- 12 Nm

458 Какие параметры динамики механизмов определяются из условия равенства кинетических энергий??

- приведенная масса и приведенный момент инерции
- приведенная сила и приведенная масса
- приведенная сила и приведенный момент
- приведенный момент и приведенный момент инерции
- приведенный момент и приведенная масса

459 ...

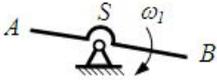
Чему равна кинетическая энергия цилиндрического звена AB длиной $l_{AB}=1,0$ м, массой $m=2$ кг, если она вращается с угловой скоростью $\omega=6$ (1/с)??



- 3
 15
 12
 10
 6

460

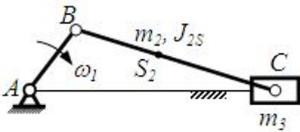
Чему равна кинетическая энергия цилиндрического звена AB длиной $l_{AB}=1,0$ м, массой $m=2$ кг, если она вращается вокруг центра масс S с угловой скоростью $\omega=6$ (1/с)?.



- 3
 15
 12
 10
 6

461 ..,

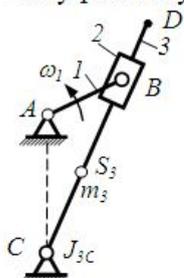
Чему равна суммарная кинетическая энергия E звеньев механизма?



- ..
 $E = m_2 \frac{v_{S_2}^2}{2} + J_{2S} \frac{\omega_1^2}{2}$
 ..
 $E = m_3 \frac{v_C^2}{2} + m_2 \frac{v_{S_2}^2}{2} + J_{2S} \frac{\omega_1^2}{2}$
 ..
 $E = m_3 \frac{v_C^2}{2} + m_2 \frac{v_{S_2}^2}{2}$
 ..
 $E = m_3 \frac{v_B^2}{2} + J_{2S} \frac{\omega_1^2}{2}$
 ..
 $E = m_3 \frac{v_B^2}{2}$

462 ...

Чему равна суммарная кинетическая энергия E звеньев механизма?

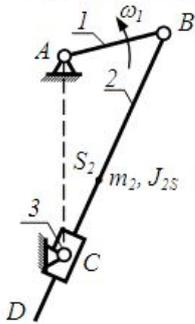


- ..
 $E = J_{3C} \frac{\omega_2^2}{2}$

- .
 $E = J_{3S} \frac{\omega_3^2}{2} - m_3 \frac{v_{S_3}^2}{2}$
- ..
 $E = J_{3C} \frac{\omega_3^2}{2} - m_3 \frac{v_{S_3}^2}{2}$
- ..
 $E = J_{3C} \frac{\omega_3^2}{2} + m_3 \frac{v_{S_3}^2}{2}$
- .
 $E = J_{3S} \frac{\omega_3^2}{2}$

463 .,

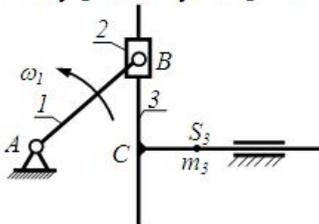
Чему равна суммарная кинетическая энергия E звеньев механизма?



- ..
 $E = m_2 \frac{v_{S_2}^2}{2} + J_{2S} \frac{\omega_2^2}{2}$
- .
 $E = m_2 \frac{v_{S_2}^2}{2}$
- ..
 $E = J_{2S} \frac{\omega_2^2}{2}$
- .
 $E = J_{2C} \frac{\omega_2^2}{2}$
- ..
 $E = m_2 \frac{v_{S_2}^2}{2} - J_{2S} \frac{\omega_2^2}{2}$

464 .,

Чему равна суммарная кинетическая энергия E звеньев механизма?



- ..
 $E = m_3 \frac{\omega_3^2}{2}$
- .
 $E = J_{3S} \frac{\omega_3^2}{2}$
- ..
 $E = m_3 \frac{v_{S_3}^2}{2} - J_{3S} \frac{\omega_3^2}{2}$

,

$$E = m_3 \frac{v_{S_3}^2}{2} + J_{3S} \frac{\omega_3^2}{2}$$

„

$$E = m_3 \frac{v_{S_3}^2}{2}$$

465 „„„

Какой параметр в динамике механизмов определяется по формуле

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{v_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{v_l} \right] ???$$

- приведенная мощность
 приведенная масса
 приведенный момент инерции
 приведенный момент
 приведенная сила

466 „„„

Какой параметр в динамике механизмов определяется по формуле

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{v_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{v_l} \right] ?..$$

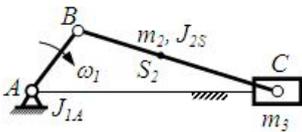
- приведенная мощность
 приведенный момент инерции
 приведенная масса
 приведенный момент
 приведенная сила

467 От чего зависит приведенный к входному звену момент инерции J_p ?

- скорости выходного звена
 ускорения входного звена
 скорости входного звена
 положения входного звена
 ускорения выходного звена

468 „.

Чему равен приведенный к валу входного звена AB момент инерции J_n механизма?



„

$$J_n = J_{1A} + m_2 \left(\frac{v_{S2}}{\omega_1} \right)^2 + J_{2S} \left(\frac{\omega_2}{\omega_1} \right)^2 + m_3 \left(\frac{v_C}{\omega_1} \right)^2$$

„

$$J_n = J_{1A} + m_2 \left(\frac{v_{S2}}{\omega_1} \right)^2 + J_{2S} \left(\frac{\omega_2}{\omega_1} \right)^2$$

..

$$J_n = J_{1A} + J_{2C} \left(\frac{\omega_2}{\omega_1} \right)^2 + m_3 \left(\frac{v_C}{\omega_1} \right)^2$$

,

$$J_n = J_{1A} + m_2 \left(\frac{v_{S2}}{\omega_1} \right)^2 + m_3 \left(\frac{v_C}{\omega_1} \right)^2$$

„

$$J_n = J_{1A} + J_{2S} \left(\frac{\omega_2}{\omega_1} \right)^2 + m_3 \left(\frac{v_C}{\omega_1} \right)^2$$

469 От чего зависит приведенный к поступательно движущемуся входному звену масса тп механизма?

- скорости выходного звена
- ускорения входного звена
- скорости входного звена
- положения входного звена
- ускорения выходного звена

470 ..

..

$$J_n = m_2 \left(\frac{v_{S_2}}{\omega_1} \right)^2 + J_{2S} \left(\frac{\omega_2}{\omega_1} \right)^2 + m_3$$

..

$$J_n = m_2 \left(\frac{v_{S_2}}{\omega_1} \right)^2 + J_{2S} \left(\frac{\omega_2}{\omega_1} \right)^2$$

..

$$J_n = m_2 \left(\frac{v_{S_2}}{\omega_1} \right)^2 + m_3 \left(\frac{v_C}{\omega_1} \right)^2$$

..

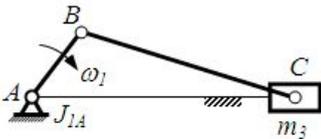
$$J_n = m_2 \left(\frac{\omega_1}{v_{S_2}} \right)^2 + m_3 \left(\frac{\omega_1}{v_C} \right)^2$$

..

$$J_n = m_2 \left(\frac{v_{S_2}}{\omega_1} \right)^2 + J_{2S} \left(\frac{\omega_2}{\omega_1} \right)^2 + m_3 \left(\frac{v_C}{\omega_1} \right)^2$$

471

Чему равна приведенная к ползуну С масса механизма m_n ?



..

$$m_n = J_{1A} \left(\frac{\omega_1}{v_C} \right)^2 + m_3$$

..

$$m_n = J_{1A} + m_3 \left(\frac{\omega_1}{v_C} \right)^2$$

..

$$m_n = J_{1A} \left(\frac{\omega_1}{v_C} \right)^2 + m_3 \left(\frac{\omega_1}{v_C} \right)^2$$

..

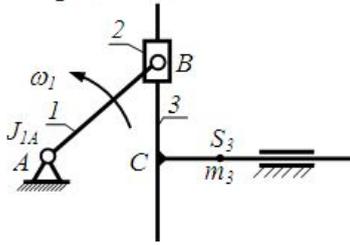
$$m_n = J_{1A} + m_3$$

..

$$m_n = J_{1A} \left(\frac{v_C}{\omega_1} \right)^2 + m_3$$

472 ..

Чему равен приведенный к валу вращающегося входного звена AB момент инерции J_n механизма?



..

$$J_n = J_{IA} + m_3 \left(\frac{v_{S_3}}{\omega_1} \right)^2$$

.

$$J_n = J_{IA} + m_2 \left(\frac{v_{S_2}}{\omega_1} \right)^2 + J_{3S} \left(\frac{\omega_3}{\omega_1} \right)^2$$

..

$$J_n = J_{3S} \left(\frac{\omega_3}{\omega_1} \right)^2$$

.

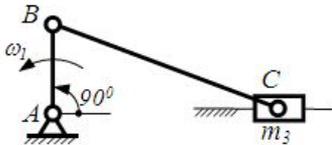
$$J_n = m_3 \left(\frac{v_{S_3}}{\omega_1} \right)^2$$

..

$$J_n = J_{IA} + J_{3S} \left(\frac{\omega_3}{\omega_1} \right)^2$$

473 ...

Чему равен приведенный к валу вращающегося входного звена AB момент инерции механизма J_n , если $m_3 = 5$ кг, $l_{AB} = 0,2$ м и $v_C = 6$ м/с. ?



5

0

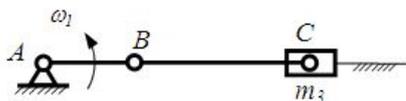
0,1

0,2

1,2

474 ..

Чему равен приведенный к валу вращающегося входного звена AB момент инерции механизма J_n , если $m_3 = 5$ кг, $l_{AB} = 0,2$ м и $v_C = 6$ м/с. ?



1,2

0,1

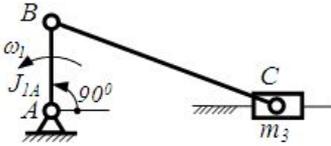
0

0,2

5

475 ..

Чему равна приведенная к ползуну C масса m_n механизма, если $J_{IA} = 0,2 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$, $l_{AB} = 0,2 \text{ м}$ и $\omega_l = 30 \text{ м/с}$???



- 1,2 кг
 0,1 кг
 0
 1,0 кг
 5 кг

476 ...

Чему равна приведенная к ползуну C масса m_n механизма, если $J_{IA} = 0,2 \text{ кг}\cdot\text{м}^2$, $l_{AB} = 0,2 \text{ м}$ и $\omega_l = 30 \text{ м/с}$?



- неопределенна
 0,1 кг
 5 кг
 0
 1,0 кг

477 Чему равен приведенный к вращающемуся входному звену момент сил M_n ?

- ..

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{\omega_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{\omega_l} \right]$$
 ,

$$\sum_{i=1}^n \left[m_i \cdot \left(\frac{v_{si}}{\omega_l} \right)^2 + J_{si} \left(\frac{\omega_i}{\omega_l} \right)^2 \right]$$
 ..

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{\omega_l} + M_i \frac{\omega_i}{\omega_l} \right]$$
 .

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{v_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{v_l} \right]$$
 ..

$$\sum_{i=1}^n \left[m_i \cdot \left(\frac{v_{si}}{v_l} \right)^2 + J_{si} \left(\frac{\omega_i}{v_l} \right)^2 \right]$$

478 По какой формуле определяется приведенный к валу вращающегося звена момент инерций J_n ?

- ..

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{\omega_l} + M_i \frac{\omega_i}{\omega_l} \right]$$
 .

$$\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{v_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{v_l} \right]$$
 ..

- $\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{\omega_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{\omega_l} \right]$
 ..
 $\sum_{i=1}^n \left[m_i \cdot \left(\frac{v_{si}}{v_l} \right)^2 + J_{si} \left(\frac{\omega_i}{v_l} \right)^2 \right]$
 ,
 $\sum_{i=1}^n \left[m_i \cdot \left(\frac{v_{si}}{\omega_l} \right)^2 + J_{si} \left(\frac{\omega_i}{\omega_l} \right)^2 \right]$

479 По какой формуле определяется приведенный к поступательно движущемуся входному звену сила $F_{п}$?

- .
 $\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{v_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{v_l} \right]$
 ..
 $\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{\omega_l} + M_i \frac{\omega_i}{\omega_l} \right]$
 ,
 $\sum_{i=1}^n \left[m_i \cdot \left(\frac{v_{si}}{\omega_l} \right)^2 + J_{si} \left(\frac{\omega_i}{\omega_l} \right)^2 \right]$
 ..
 $\sum_{i=1}^n \left[m_i \cdot \left(\frac{v_{si}}{v_l} \right)^2 + J_{si} \left(\frac{\omega_i}{v_l} \right)^2 \right]$
 ..
 $\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{\omega_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{\omega_l} \right]$

480 По какой формуле определяется приведенная к поступательно движущемуся входному звену масса $m_{п}$?

- .
 $\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{v_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{v_l} \right]$
 ..
 $\sum_{i=1}^n \left[m_i \cdot \left(\frac{v_{si}}{v_l} \right)^2 + J_{si} \left(\frac{\omega_i}{v_l} \right)^2 \right]$
 ..
 $\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{\omega_l} \cos(\bar{F}_i \wedge \bar{v}_i) + M_i \frac{\omega_i}{\omega_l} \right]$
 ,
 $\sum_{i=1}^n \left[m_i \cdot \left(\frac{v_{si}}{\omega_l} \right)^2 + J_{si} \left(\frac{\omega_i}{\omega_l} \right)^2 \right]$
 ..
 $\sum_{i=1}^n \left[F_i \cdot \frac{v_i}{\omega_l} + M_i \frac{\omega_i}{\omega_l} \right]$

481 Какое условие соответствует установившемуся режиму движения механизма с вращающимся входным звеном?

..

$$J_{ni} \frac{\omega_{1i}^2}{2} - J_{no} \frac{\omega_{10}^2}{2} < 0$$

.

$$J_{ni} \frac{\omega_{1i}^2}{2} - J_{no} \frac{\omega_{10}^2}{2} > 0$$

..

$$m_{ni} \frac{v_{1i}^2}{2} - m_{no} \frac{v_{10}^2}{2} > 0$$

.

$$J_{ni} \frac{\omega_{1i}^2}{2} - J_{no} \frac{\omega_{10}^2}{2} = 0$$

..

$$m_{ni} \frac{v_{1i}^2}{2} - m_{no} \frac{v_{10}^2}{2} < 0$$

482 Какое из них является дифференциальным уравнением движения механизма?

.

$$M_n = J_n \cdot \varepsilon_l + \frac{\omega_l^2}{2} \cdot \frac{dJ_n}{d\varphi_l}$$

..

$$M_n = J_n \cdot \varepsilon_l + \omega_l^2 \cdot \frac{dJ_n}{d\varphi_l}$$

.

$$M_n = J_n \cdot \varepsilon_l - \frac{\omega_l^2}{2} \cdot \frac{dJ_n}{d\varphi_l}$$

..

$$M_n = J_g \cdot \varepsilon_l - \omega_l^2 \cdot \frac{dJ_n}{d\varphi_l}$$

..

$$M_n = \omega_l^2 \cdot \frac{dJ_n}{d\varphi_l}$$

483 .,

По какой формуле определяется коэффициент полезного действия механизма? (A_∂ , A_n , A_ε – соответственно работы движущих, полезных и вредных сил).

..

$$\eta = \frac{A_\partial}{A_n}$$

.

$$\eta = \frac{A_\varepsilon}{A_\partial}$$

..

$$\eta = \frac{A_n}{A_\partial - A_\varepsilon}$$

..

$$\eta = \frac{A_\partial - A_\varepsilon}{A_\partial}$$

.

$$\eta = \frac{A_{\delta}}{A_{\varepsilon}}$$

484 ..,

Чему равна максимальная скорость ω_{1max} , вращающегося входного звена при установившемся режиме, если ее минимальная скорость $\omega_{1min}=390$ (1/с) и средняя скорость $\omega_{1cp}=400$ (1/с)???

- 250 (1/с)
 410 (1/с)
 200 (1/с)
 192 (1/с)
 208 (1/с)

485

Чему равна средняя скорость ω_{1cp} , вращающегося входного звена при установившемся режиме, если коэффициент неравномерности движения $\delta=0,04$, а разность максимальной ω_{1max} и минимальной ω_{1min} скоростей составляет 10 (1/с)??

- 192 (1/с)
 410 (1/с)
 250 (1/с)
 200 (1/с)
 208 (1/с)

486 ..

Чему равна средняя скорость ω_{1cp} , вращающегося входного звена при установившемся режиме, если коэффициент неравномерности движения $\delta=0,02$, а минимальная скорость $\omega_{1min}=198$ (1/с)?

- 192 (1/с)
 410 (1/с)
 250 (1/с)
 200 (1/с)
 208 (1/с)

487 Какой максимальный угол с осью и L_p образует касательная к диаграмме Виттенбауера?

.

$$\operatorname{tg} \psi_{max} = \frac{\mu_J}{2\mu_{\Delta T}} \cdot \omega_{1cr} (1 - \delta)$$

..

$$\operatorname{tg} \psi_{min} = \frac{\mu_J}{2\mu_{\Delta T}} \cdot \omega_{1cr}^2 (1 - \delta)$$

..

$$\operatorname{tg} \psi_{max} = \frac{\mu_J}{\mu_{\Delta T}} \cdot \omega_{1cr}^2 (1 - \delta)$$

..

$$\operatorname{tg} \psi_{max} = \frac{\mu_J}{\mu_{\Delta T}} \cdot \omega_{1cr}^2 (1 + \delta)$$

.

$$\operatorname{tg} \psi_{max} = \frac{\mu_J}{2\mu_{\Delta T}} \cdot \omega_{1cr}^2 (1 + \delta)$$

488 Какой формулой определяется угловая скорость входного звена при использовании метода Виттенбауера?

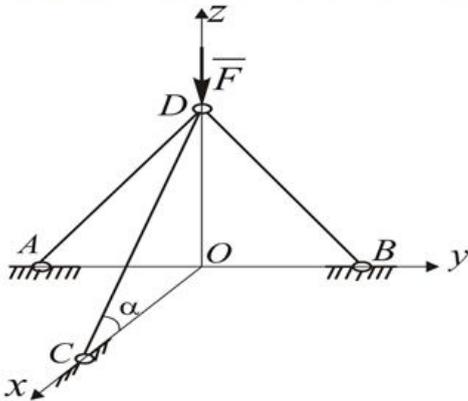
..

$$\omega_{1i} = \sqrt{\frac{\mu_{\Delta T}}{\mu_J} \cdot \operatorname{tg} \psi_i}$$

- .
- $\omega_{Ii} = \sqrt{2 \left(\frac{\mu_J}{\mu_{\Delta T}} \right) \cdot \text{tg} \psi_i}$
- ..
- $\omega_{Ii} = \sqrt{\frac{\mu_J}{\mu_{\Delta T}} \cdot \text{tg} \psi_i}$
- .
- $\omega_{Ii} = \sqrt{\frac{\mu_{\Delta T}}{2\mu_J} \cdot \text{tg} \psi_i}$
- ..
- $\omega_{Ii} = \sqrt{2 \left(\frac{\mu_{\Delta T}}{\mu_j} \right) \cdot \text{tg} \psi_i}$

489 ,.

Три стержня AD, BD и CD соединены в точке D шарнирно. Определить усилие в стержне CD, если сила $F = 8 H$, находится в плоскости Oyz и угол $\alpha = 20^\circ$?.

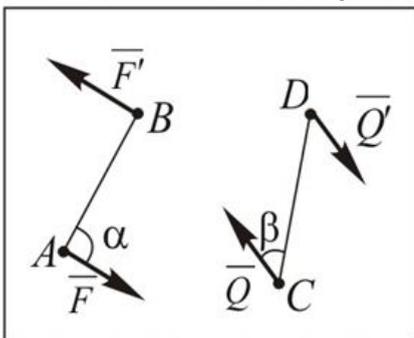


- 16 H
- 0
- 4 H
- 2 H
- 8 H

490

На плиту в ее плоскости действуют две пары сил. Определить сумму моментов этих пар, если сила $F = 8 H$, $Q = 5 H$, расстояния

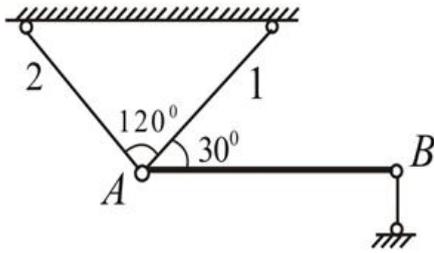
$AB = 0,4 м, CD = 0,2 м, углы \alpha = 60^\circ, \beta = 30^\circ$?.



- 12 Hм
- 9 Hм
- 2,3 Hм
- 14,2 Hм
- 8,5 Hм

491

Определить усилия в стержнях 1 и 2 и реакцию опоры В горизонтальной однородной балки АВ, сила тяжести которой равна 20 кН ?



$$S_1 = 10 \text{ кН}, \quad S_2 = 10 \text{ кН}, \quad R_B = 10 \text{ кН}$$

$$S_1 = 10 \text{ кН}, \quad S_2 = 0, \quad R_B = 5 \text{ кН}$$

$$S_1 = 0, \quad S_2 = 10 \text{ кН}, \quad R_B = 15 \text{ кН}$$

$$S_1 = 3,0 \text{ кН}, \quad S_2 = 8,5 \text{ кН}, \quad R_B = 5 \text{ кН}$$

$$S_1 = \frac{10}{\sqrt{3}} \text{ кН}, \quad S_2 = 0, \quad R_B = 10 \text{ кН}$$

492 Каким может быть максимальное число неизвестных реакций связей приложенных к вырезанному узлу плоской фермы, при определении усилий в стержнях фермы способом вырезания узлов?..

6

1

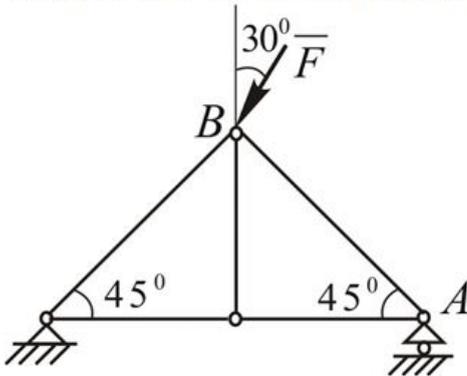
2

3

4

493 ,...

Определить усилие в стержне АВ. Сила $F = 40 \text{ Н}$?



-10,4 Н

2 Н

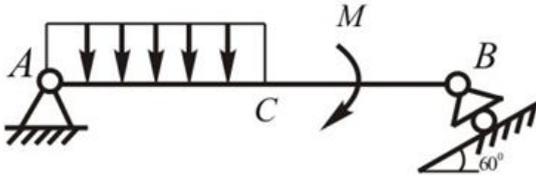
4 Н

20 Н

-6,8 Н

494 ,...

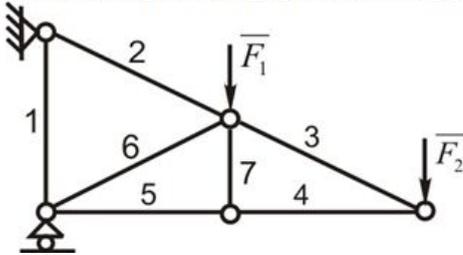
Определить момент пары сил, при котором реакция опоры В равна 250 Н , если интенсивность распределенной нагрузки $q = 150 \text{ Н/м}$, размеры $AC=CB=2\text{м}$??



- 80 Нм
 200 Нм
 140 Нм
 0
 100 Нм

495 ...

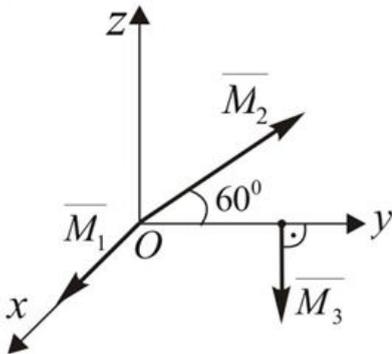
Какой стержень фермы не нагружен???



- 5
 4
 1
 6
 7

496 ...

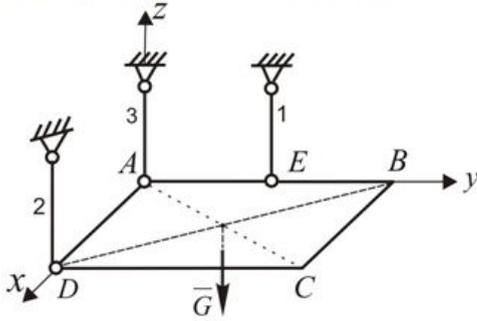
Определить модуль момента равнодействующей пары сил для системы трех пар сил с моментами $M_1 = 2 \text{ Н} \cdot \text{м}$, $M_2 = M_3 = 3 \text{ Н} \cdot \text{м}$. Векторы \vec{M}_2 и \vec{M}_3 расположены в плоскости OyZ , а $\vec{M}_1 \parallel OX$?



- 8 Нм
 2,53 Нм
 5,1 Нм
 4,5 Нм
 7,24 Нм

497 ...

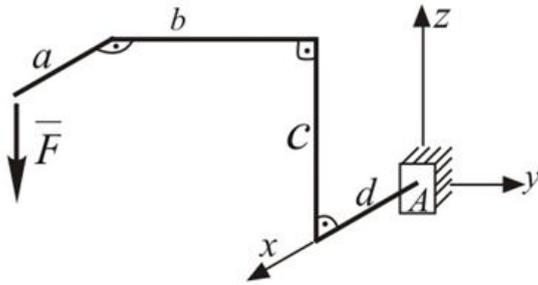
Горизонтальная однородная квадратная плита ABCD весом $G = 500 \text{ H}$ подвешена в точках A, D, E. К трем вертикальным стержням 1,2,3. Определить усилие в стержне 1, если $AB=2AE$??



- 500 H
- 125 H
- 80 H
- 250 H
- 300 H

498 ...

Найти реакции опоры A, если заданы F, a, b, c и d ?



- .
- $R_{Ax} = 0, R_{Ay} = 0, R_{Az} = F, M_{Ax} = Fb, M_{Ay} = F(a+d), M_{Az} = 0$
- ,
- $R_{Ax} = \frac{F}{2}, R_{Ay} = F, R_{Az} = 0, M_{Ax} = M_{Ay} = 0, M_{Az} = Fd$
- ..
- $R_{Ax} = F, R_{Ay} = \frac{F}{2}, R_{Az} = 0, M_{Ax} = 0, M_{Ay} = 0, M_{Az} = Fb$
- ..
- $R_{Ax} = F/4, R_{Ay} = F/3, R_{Az} = 0, M_{Ax} = 0, M_{Ay} = Fc, M_{Az} = -F(a+b+d)$
- ..
- $R_{Ax} = 0, R_{Ay} = 0,5F, R_{Az} = F, M_{Ax} = Fa, M_{Ay} = Fb, M_{Az} = Fd$

499 Где находится центр тяжести тела имеющего ось симметрии?

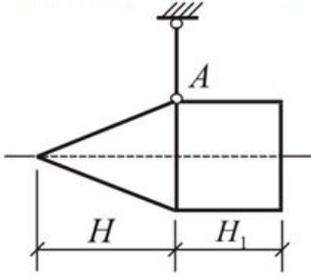
- Около центра симметрии
- На расстоянии ϵ от оси симметрии
- На расстоянии $+\epsilon$ от координатных осей
- На оси симметрии
- Вне оси симметрии

500

- 4,24
- 2,5
- 1,0
- 1,4
- 0,38

501 ...

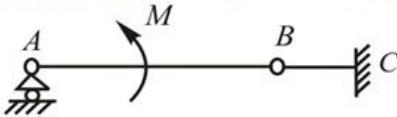
Определить высоту H однородного конуса, при которой ось симметрии тела, состоящего из конуса и однородного цилиндра и подвешенного в точке A , будет горизонтальной. Высота $H_1 = 0,3\text{ м}$. ?



- 0,153
- 0,735
- 1,432
- 0,2
- 4,1

502 ...

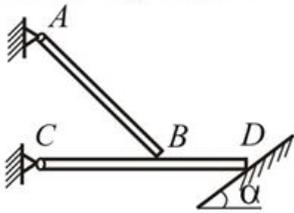
На балку AB действует пара сил с моментом $M = 800\text{ Н} \cdot \text{м}$. Определить момент в заделке C , если $AB=2\text{ м}$ и $BC=0,5\text{ м}$. ?



- 400 Нм
- 200 Нм
- 300 Нм
- 100 Нм
- 150 Нм

503 ...

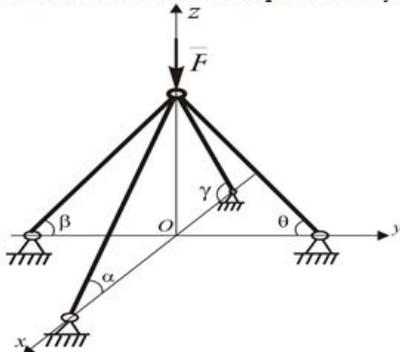
Однородная балка AB , вес которой 200 Н , свободно опирается в точке B на горизонтальную балку CD . Определить с какой силой балка CD действует на опорную плоскость в точке D , если расстояние $CB=BD$, угол $\alpha = 60^\circ$. Весом балки CD пренебречь?..



- 50 Нм
- 100 Нм
- 200 Нм
- 120 Нм
- 150 Нм

504 ...

Шарнир A , на который воздействует сила \vec{F} , удерживается четырьмя стержнями. Можно ли найти силы реакции в углах. ?

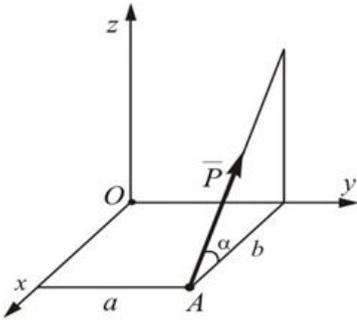


11.05.2016

- да, необходимо составить уравнения равновесия для произвольной плоской системы сил
- нет, один стержень лишний
- да, без никаких условий
- да, надо добавить еще один стержень
- нет, два стержня лишние

505

Определить моменты силы P относительно осей координат.

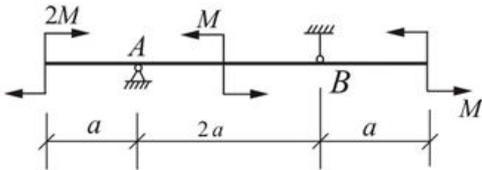


$m_x(\bar{P})$ $m_y(\bar{P})$ $m_z(\bar{P})$

- ..
 $Pb \sin \alpha$ 0 $Pb \sin \alpha$
- .
 $P a \sin \alpha$ $-Pb \sin \alpha$ $P a \cos \alpha$
- ..
0 $P a \cos \alpha$ $Pb \cos \alpha$
- ,
 $P \sin \alpha$ $P a$ $-Pb$
- ..
 $-P a \cos \alpha$ $Pb \cos \alpha$ 0

506

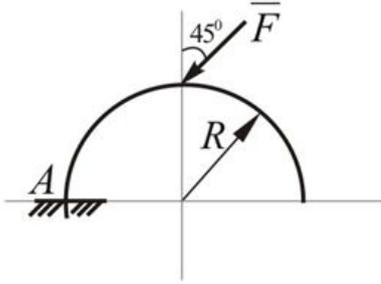
Определить реакции опор А и В.



- ..
 $R_A = \frac{2M}{3a}, R_B = 0$
- .
 $R_A = 0, R_B = 0$
- ..
 $R_A = \frac{2M}{a}, R_B = \frac{M}{2a}$
- ,
 $R_A = \frac{M}{3a}, R_B = \frac{M}{4a}$
- ..
 $R_A = 0, R_B = M/a$

507

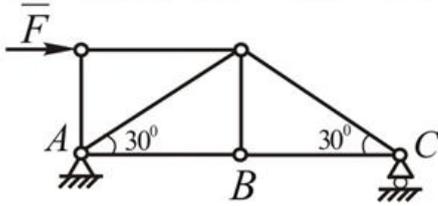
Арка, имеющая форму полуокружности, жестко заделано в точке А. Определить момент в заделке, если $F = 100H$, $R = 2m$?



- ..
 $100\sqrt{2}$
 0
 50
 ..
 $200\sqrt{2}$
 ..
 $50\sqrt{2}$

508 ,,,,,

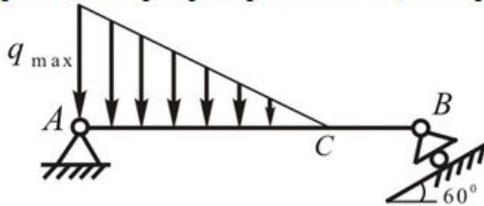
Определить усилие в стержне АВ, если сила $F = 346H$.



- 0
 ..
 $173H$
 ..
 $346H$
 ,
 $173\sqrt{3}H$
 ..
 $519\sqrt{3}H$

509 ,,,,,

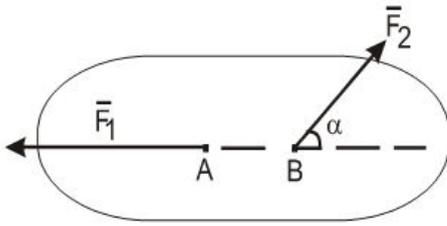
Определить интенсивность q_{max} распределенной нагрузки, при которой реакция шарнира В равна $600H$, если размеры $AB=8m$, $AC=6m$???



- 300 Н/м
 400 Н/м
 50 Н/м
 100 Н/м
 200 Н/м

510 ,,,,,

На каком случае рассматриваемое тело может находиться в равновесии.



- ..
 $\alpha = 60^\circ \quad F_1 = F_2$
 ..
 $\alpha = 0^\circ \quad \vec{F}_1 = -\vec{F}_2$
 ..
 $\alpha = 30^\circ \quad \vec{F}_1 = \vec{F}_2$
 ..
 $\alpha \neq 0 ; \quad \vec{F}_1 = \vec{F}_2$
 ..
 $\alpha = 180^\circ \quad \vec{F}_1 = \vec{F}_2$

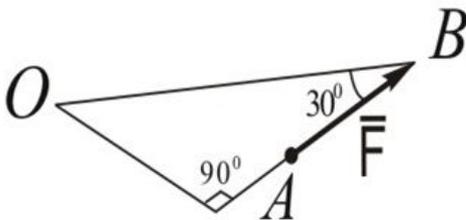
511 Покажите условие равновесия пространственной систем сходящихся сил.

- ..
 $\sum m_x(\vec{F}_i) = 0; \sum m_y(\vec{F}_i) = 0; \sum m_z(\vec{F}_i) = 0$
 ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum F_{iz} = 0$
 ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum m_0(\vec{F}_i) = 0$
 ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum m_{O_1}(\vec{F}_i) = 0; \sum m_{O_2}(\vec{F}_i) = 0$
 ..
 $\sum m_{O_1}(\vec{F}_i) = 0; \sum m_{O_2}(\vec{F}_i) = 0; \sum m_{O_3}(\vec{F}_i) = 0$

512,

Определите значение момента силы относительно точки O, при следующих данных:

OB = 60 см ; F = 2 кН



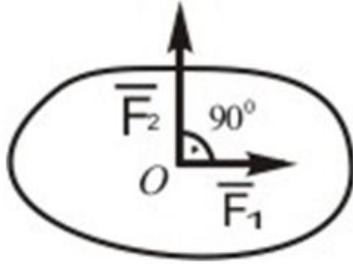
- ..
 $m_0(\vec{F}) = 70 \text{ кН см}$
 ..
 $m_0(F) = 60 \text{ кН см}$
 ..
 $m_0(F) = 55 \text{ кН см}$
 ..
 $m_0(\vec{F}) = 20 \text{ кН см}$
 ..
 $m_0(\vec{F}) = 45 \text{ кН см}$

513 Какой вектор считается векторным моментом силы относительно точки.

- свободно-скользящий
- связанный
- скользящий
- свободный
- скалярный

514

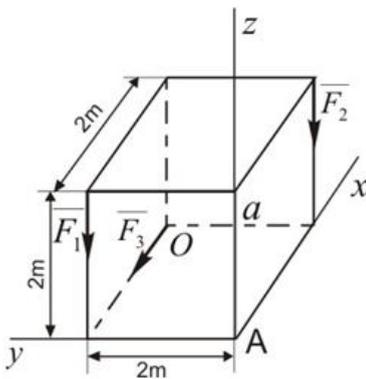
Какую силу F_3 надо добавить в данную систему сил, чтобы она находилась в равновесии где $F_1=3 \text{ KN}$, $F_2=4 \text{ KN}$.



- ..
- $F_3 = 6 \text{ KN}$
- ..
- $F_3 = 5 \text{ KN}$
- ..
- $F_3 = 3 \text{ KN}$
- ..
- $F_3 = 2 \text{ KN}$
- ..
- $F_3 = 4 \text{ KN}$

515 ,,,

Определить значение главного момента данной системы сил относительно точки A, при $F_1 = 10 \text{ kH}$; $F_2 = 15 \text{ kH}$; $F_3 = 20 \text{ kH}$.



- ..
- $M_A = 54,2 \text{ KN}\cdot\text{m}$
- ..
- $M_A = 10 \sqrt{29} \text{ KN}\cdot\text{m}$
- ..
- $M_A = 55 \sqrt{3} \text{ KN}\cdot\text{m}$
- ..
- $M_A = 60,2 \text{ KN}\cdot\text{m}$
- ..
- $M_A = 63,2 \text{ KN}\cdot\text{m}$

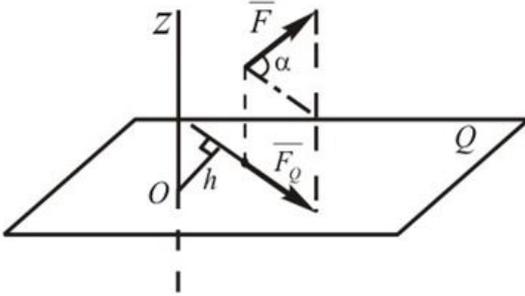
516 В каком случае могут составить пару сил две силы F_1 и F_2 , приложенные на одно твердое тело?

- ..
- $\vec{F}_1 = \vec{F}_2$ - направлены в одну сторону
- ..
- $\vec{F}_1 = -\vec{F}_2$ - линии действий параллельны

- ..
 $\overline{F}_1 > \overline{F}_2$ - линии действий одинаковы
- ..
 $\overline{F}_1 < \overline{F}_2$ - линии действий противоположны
- ..
 $\overline{F}_1 = -\overline{F}_2$ - лежат на одной линии

517 ..

Определить момент силы \overline{F} относительно оси Z , когда $F = 10H$; $h = 10\text{см}$;
 $\alpha = 60^\circ$



- ..
 $m_z(\overline{F}) = -30 \text{ Н}\cdot\text{см}$
- ..
 $m_z(\overline{F}) = 50 \text{ Н}\cdot\text{см}$
- ..
 $m_z(\overline{F}) = -70 \text{ Н}\cdot\text{см}$
- ..
 $m_z(\overline{F}) = 80 \text{ Н}\cdot\text{см}$
- ..
 $m_z(\overline{F}) = 40 \text{ Н}\cdot\text{см}$

518 Показать условия равновесия произвольной пространственной системы сил.

- ..
 $\sum m_x(\overline{F}_i) = 0; \sum m_0(\overline{F}_i) = 0; \sum m_y(\overline{F}_i) = 0; \sum m_z(\overline{F}_i) = 0; \sum F_{ix} = 0$
- ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum F_{iz} = 0; \sum m_x(\overline{F}_i) = 0; \sum m_y(\overline{F}_i) = 0; \sum m_z(\overline{F}_i) = 0$
- ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum m_A(\overline{F}_i) = 0; \sum m_y(\overline{F}_i) = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum m_z(\overline{F}_i) = 0$
- ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum F_{iz} = 0; \sum m_{0_1}(\overline{F}_i) = 0; \sum m_{0_2}(\overline{F}_i) = 0; \sum m_z(\overline{F}_i) = 0$
- ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum m_0(\overline{F}_i) = 0; \sum m_x(\overline{F}_i) = 0; \sum m_y(\overline{F}_i) = 0; \sum m_z(\overline{F}_i) = 0$

519 Покажите условия равновесия произвольной плоской системы сил.

- ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum m_y(\overline{F}_i) = 0; \sum m_z(\overline{F}_i) = 0$
- ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum m_z(\overline{F}_i) = 0$
- ..
 $\sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0; \sum F_{iz} = 0$
- ..
 $\sum m_0(\overline{F}_i) = 0; \sum F_{ix} = 0; \sum F_{iy} = 0$
- ..
 $\sum m_y(\overline{F}_i) = 0; \sum m_z(\overline{F}_i) = 0; \sum m_x(\overline{F}_i) = 0$

520 Покажите условия равновесия пространственной системы сил, когда силы параллельны оси Z.

- „
 $\sum m_x(\bar{F}_i) = 0 ; \sum m_y(\bar{F}_i) = 0 ; \sum m_z(\bar{F}_i) = 0$
- „
 $\sum m_x(\bar{F}_i) = 0 ; \sum m_z(\bar{F}_i) = 0 ; \sum F_{iz} = 0$
- „
 $\sum F_{ix} = 0 ; \sum m_x(\bar{F}_i) = 0 ; \sum m_y(\bar{F}_i) = 0$
- „
 $\sum m_x(\bar{F}_i) = 0 ; \sum m_y(\bar{F}_i) = 0 ; \sum F_{iz} = 0$
- „
 $\sum F_{iz} = 0 ; \sum F_{iy} = 0 ; \sum F_{iz} = 0$

521 Показать условия равновесия тело, вращающегося вокруг неподвижной оси Z.

- „
 $\sum F_{iz} = 0, \sum m_z(\bar{F}_i) = 0$
- „
 $\sum F_{ix} = 0$
- „
 $\sum m_y(\bar{F}_i) = 0$
- „
 $\sum m_x(\bar{F}_i) = 0$
- „
 $\sum m_z(\bar{F}_i) = 0$

522 В каком случае момент силы относительно оси равен нулю??

- Сила и ось находятся на одной плоскости.
- Линия действия силы перпендикулярна оси Z и не пересекается.
- Сила и ось не параллельны.
- Линия действия силы не пересекает ось.
- Линия действия силы пересекает ось.

523 Сколько имеется видов трения ?

- 2
- 5
- 1
- 3
- 4

524 Покажите геометрические условия равновесия пространственной системы сил.

- „
 $\bar{M}_o = 0 ; \sum F_{iz} = 0i$
- „
 $\sum F_y = 0 ; \bar{M}_o = 0$
- „
 $\bar{R} = 0 ; \bar{M}_o = 0$
- „
 $\sum F_{ix} = 0 ; \sum F_{iy} = 0$
- „
 $\bar{R} = 0 ; \sum F_{ix} = 0$

525 Показать координаты центра параллельных сил.

- „
 $x_c = \frac{\sum F_i X_i}{\sum F_i} ; y_c = \frac{\sum F_y y_i}{\sum F_y} ; z_c = \frac{\sum F_z Z_i}{\sum F_{iz}}$
- „
 $x_c = \frac{\sum F_{ix} X_i}{\sum F_{ix}} ; y_c = \frac{\sum F_i y_i}{\sum F_i} ; z_c = \frac{\sum F_i Z_i}{\sum F_i}$
- „

$$x_c = \frac{\sum F_i X_i}{\sum F_i}; y_c = \frac{\sum F_{iy} y_i}{\sum F_{iy}}; z_c = \frac{\sum F_i Z_i}{\sum F_i}$$

 ..

$$x_c = \frac{\sum F_{ix} x_i}{\sum F_i}; y_c = \frac{\sum F_{iy} y_i}{\sum F_i}; z_c = \frac{\sum F_i Z_i}{\sum F_i}$$

 ..

$$x_c = \frac{\sum F_i x_i}{\sum F_i}; y_c = \frac{\sum F_i y_i}{\sum F_i}; z_c = \frac{\sum F_i z_i}{\sum F_i}$$

526 .,j

Какие составляющие силы реакции будет в заделке А?


 ..

$M_A; M_B$

 ..

$X_A; Y_A; M_B$

 ..

$X_A; Y_A; M_A$

 ..

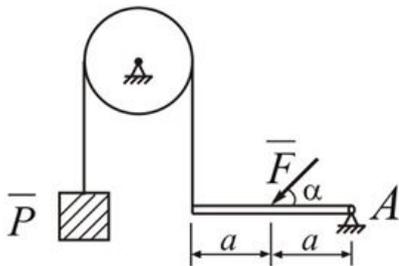
$X_A; M_A; M_B$

 ..

$Y_A; M_A; M_B$

527 .,

В каком случае балка АВ может находиться в равновесии. Где $F = 20$; $P = 5$ N ; $AC = CB$


 ..

$\alpha = 60^\circ$

 ..

$\alpha = 30^\circ$

 ..

$\alpha = 45^\circ$

 ..

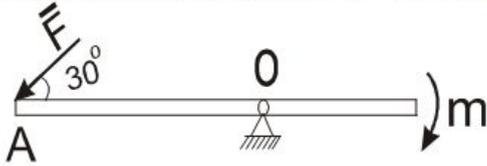
$\alpha = 20^\circ$

 ..

$\alpha = 15^\circ$

528 .,

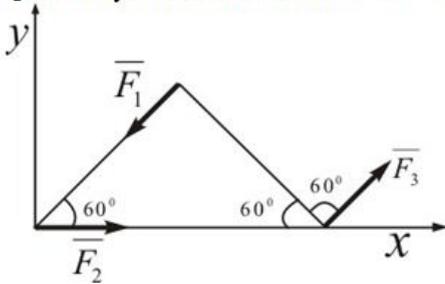
При каком значении силы F на указанном рисунке данная балка может находиться в равновесии. $m=10 \text{ Н}\cdot\text{м}$; $\alpha = 30^\circ$; $OA=2 \text{ м}$. ?



- $F = 7 \text{ Н}$
- $F = 10 \text{ Н}$
- $F = 15 \text{ Н}$
- $F = 18 \text{ Н}$
- $F = 4 \text{ Н}$

529 .,

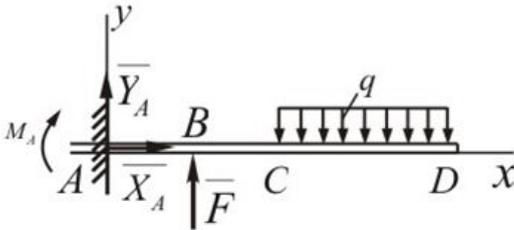
Определить значение главного вектора для указанной системы сил на рисунке, при следующих данных : $F_1=F_3=20 \text{ Н}$, $F_2=30 \text{ Н}$. ?



- $R = 40 \text{ Н}$
- $R = 15 \text{ Н}$
- $R = 20 \text{ Н}$
- $R = 30 \text{ Н}$
- $R = 50 \text{ Н}$

530 .,

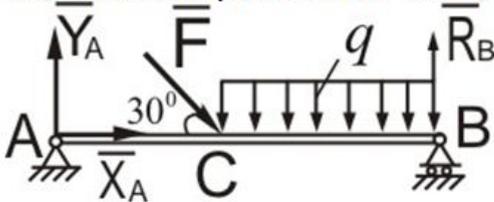
Определить значение силы F , при $M_A = 240 \text{ Н}\cdot\text{м}$, $q = 40 \text{ Н}/\text{м}$, $CD = 3 \text{ м}$, $AB = BC = 1 \text{ м}$???



- $F = 270 \text{ Н}$
- $F = 660 \text{ Н}$
- $F = 250 \text{ Н}$
- $F = 400 \text{ Н}$
- $F = 523 \text{ Н}$

531 .,

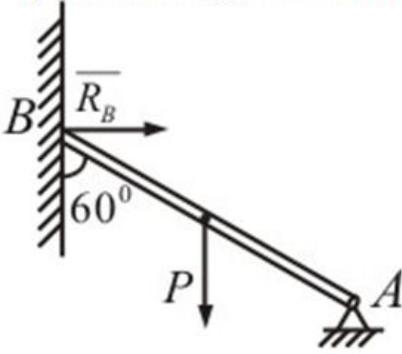
Балка АВ находится на двух опорах под действием сил $F=12 \text{ Н}$ и $q=12 \text{ Н}/\text{м}$. Определить силу реакции R_B в опоре В, где $AB= 3 \text{ м}$, $AC = 1 \text{ м}$?



- $R_B = 35 \text{ Н}$
- $R_B = 18 \text{ Н}$
- $R_B = 40 \text{ Н}$
- $R_B = 70 \text{ Н}$
- $R_B = 60 \text{ Н}$

532 .,.,

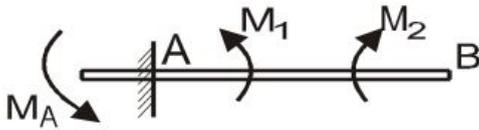
Определить силу реакции в опоре В балку АВ весом $P = 10\sqrt{3}$ Н???



- $R_B = 10$ кН
- $R_B = 15$ кН
- $R_B = 7$ кН
- $R_B = 8$ кН
- $R_B = 9,5$ кН

533 ...

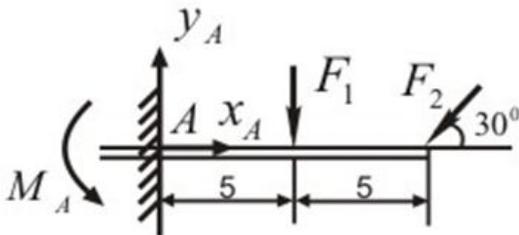
Балка АВ загружена системой пары сил. Определить значение реактивного момента в заделке, при этих данных : $M_1 = 100$ кНм, $M_2 = 200$ кНм??



- $M_A = 120$ кНм
- $M_A = 78$ кНм
- $M_A = 90$ кНм
- $M_A = 100$ кНм
- $M_A = 80$ кНм

534 ...

Определить составляющую Y_A опорной реакции в заделке, при этих данных: $F_1 = 20$ кН, $F_2 = 10$ кН??



- $Y_A = 30$ кН
- $Y_A = 25$ кН
- $Y_A = 40$ кН
- $Y_A = 19$ кН
- $Y_A = 22$ кН

535 Действие силы на тело сколькими элементами характеризуется. ?

- 5
- 3
- 2
- 4
- 1

536 «Две силы приложенные к телу в одной точке, имеют равнодействующую приложенную в той же точке и диагональю параллелограмма, построенного на этих силах, как на сторонах»- какая аксиома и вместо упущенного написать соответствующее слово??

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

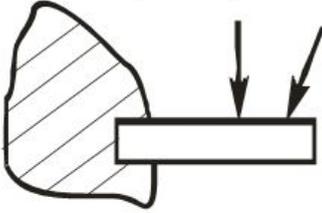
537 « Для равновесия системы сходящихся сил необходимо и достаточно, чтобы силовой многоугольник, построенный из этих сил был » в

место пропущенного написать соответствующее слово и это, какое условие равновесия.

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

538 ..

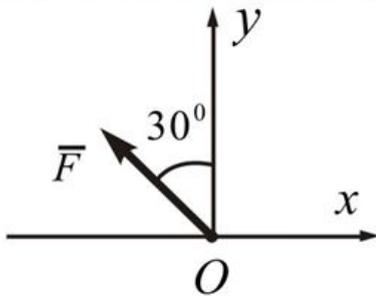
Какая опора изображена на рисунке?



- цилиндрический шарнирно - подвижная
- жесткая заделка
- цилиндрический шарнирно - неподвижная
- сферический шарнирно - неподвижная
- сферический шарнирно - подвижной

539 ,..

Определить величину проекции силы \vec{F} на ось Ox если $F = 100H$?..



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

540 «Момент равнодействующей плоской системы сходящихся сил относительно любого центра равен алгебраической сумме моментов слагаемых сил относительно того же центра» – эта, какая теорема. ?

- Эйлера
- Вариньона
- Пуансо
- теорема о трех силах
- теорема о сложении сил относительно координационных осей

541 В каком данном способе движется точки берётся за главной координатой дуга.

- не в каком способе
- в координатном способе
- в векторном способе
- в обычном способе
- в сферическом координатном движении

542 Если движение точки дано способе , тогда от какого параметра зависит координата?.

- от расстояния
- от периодической координата
- от скорости.
- от ускорения
- от времени

543 Как зависит ускорение точки от скорости ?

- ..
- $\vec{W} = \frac{\vec{V}}{t}$.
- .

$$\bar{W} = \frac{\bar{V}_2 - \bar{V}_1}{t};$$

 ..

$$\bar{W} = \frac{d\bar{V}}{dt}$$

 ,

$$\bar{W} = \bar{V} dt;$$

 ..

$$\bar{W} = \frac{d^2V}{dt^2};$$

544 Вектор скорости как направляется , если точка движется криволинейной траекторией?

 в любом направлении

 в вогнутом направлении к траектории

 в выпуклом направлении к траектории

 в касательном направлении к траектории

 в нормальном направлении к траектории

545 Как направляется вектор ускорения в криволинейном движении точки ?

 в вогнутом направлении к траектории

 в касательном направлении к траектории

 в любом направлении

 в направлении ускорения точки

 в выпуклом направлении к траектории

546 Точка движется со скоростью V по кругу , у которого радиус R. Чему равняется ускорение точки ?

 ..

$$\frac{V^2}{R}$$

 .

$$\omega R$$

 ..

$$VR$$

 0

 ,

$$\frac{V}{R}$$

547 Чему равняется проекция ускорения на координатной оси?

 ..

$$W_x = \frac{V}{t}$$

 .

$$W_x = \frac{dV_x}{dt}$$

 ..

$$W_x = \frac{dx}{dt}$$

 ,

$$W_x = 0$$

 ..

$$W_x = V_x dt$$

548 Как выражается вектор скорости в естественном способе движения ?

 ..

$$\bar{V} = \frac{S}{t}$$

 .

$$\bar{V} = \frac{d\bar{S}}{dt}$$

 ..

$$\bar{V} = \bar{\tau} \frac{dS}{dt}$$

 ,

$$\bar{V} = \frac{d\bar{r}}{dt}$$

 ..

$$\bar{V} = \frac{d\bar{r}}{dS}$$

549 Как направляется нормальное ускорение точки. ?

 по направлению только по радиус вектору

 в любом направлении

 по направлению перпендикулярна к главному нормали

 по касательной

 по направлению главной нормали

550 Какой величиной является количество движения материальной точки?..

 если скорость постоянная , то равняется нулю

 величина зависящая от ускорения

 скалярная величина

 величина всегда постоянная

 векторальная величина

551 Какой величиной является кинетическая энергия материальная точка?

 если скорость постоянная , то равняется нулю

 скалярная величина

 величина зависящая от ускорения

 величина всегда постоянная

 векторальная величина

552 Какой величиной является работа силы?.

 величина зависящая от ускорения

 величина всегда постоянная

 векторальная величина

 если скорость постоянная , то равняется нулю

 скалярная величина

553 ..,

Тело с массой $m=2$ кг падает с высоты $h=2,5$ м на землю .Найти работы силы

тяжести тела??? (принять $g=10 \frac{m}{san^2}$)

 5

 2,5

 25

 50

 10

554 ..,

 5

 2.5

 25

 50

 10

555 Какое из нижеследующих является единицей измерения кинетической энергии ?

 ..

м/сек² N Nсек кгм/сек .кгм²/сек²

556 ,...

Автомобиль с массой 1200кг движется по вогнутому мосту со скоростью $v=5$ м/сек . Найти давление автомобиля на середину моста , если радиус кривизны

моста является $\rho = 25m$? (принять $g=10 \frac{m}{san^2}$)

 15800 N 13200 N 8700 N 7800 N 10800N

557 Дано материальная точка с массой 1 кг и со скоростью 5м/сек. Чему равняется количество движения материальной точки?

 .. $5 \frac{kg \cdot m^2}{san^2}$. $5 \frac{kg \cdot m}{san}$.. $1 \frac{kg \cdot m}{san}$, $2kg \cdot m$.. $4 \frac{kg \cdot m}{san}$

558 Дано материальная точка с массой 5 кг и со скоростью 1м/сек. Чему равняется количество движения материальной точки?

 .. $5 \frac{kg \cdot m^2}{san^2}$. $1 \frac{kg \cdot m}{san}$.. $5 \frac{kg \cdot m}{san}$, $2kg \cdot m$.. $4 \frac{kg \cdot m}{san}$

559 Дано материальная точка с массой 8 кг и со скоростью 1м/сек. Чему равняется кинетическая энергия материальной точки?

 ..

$$5 \frac{kq \cdot m^2}{san^2}$$

 .

$$5 \frac{kq \cdot m}{san}$$

 ..

$$1 \frac{kq \cdot m}{san}$$

 .

$$2kq \cdot m$$

 ..

$$4 \frac{kq \cdot m}{san}$$

560 ..

Горизонтальная платформа грузом с массой 1 кг движется вертикально вниз с ускорением $9,81 \frac{m}{san^2}$. Найти давление груза на платформу?.

 3.92 N

 0

 7.96 N

 5.81 N

 4.59 N

561 ..

Горизонтальная платформа грузом с массой 2 кг движется вертикально вниз с ускорением $5 \frac{m}{san^2}$. Найти давление груза на платформу?? (принять $g=10 \frac{m}{san^2}$)

 50 N

 10 N

 0

 5.81 N

 4.59 N

562 ..

Материальная точка с массой 4кг движется по закону $x=20 \sin \frac{\pi t}{2} m$ X

измеряется метром .Найти силу F зависящая от x

 ..

$$F_x = -\pi^2 x$$

 ..

$$F_x = -\frac{\pi^2}{2} x$$

 .

$$F_x = 2\pi x$$

 ..

$$F_x = 2\pi^2 x$$

 .

$$F_x = \frac{\pi^2}{4} x$$

563 ..

Материальная точка с массой 2кг движется по закону $x = 3 \cos 2\pi t$. Найти силу F_x зависящая от x

..

$$F_x = 12\pi^2 x, \text{N}$$

.

$$F_x = -8\pi^2 x, \text{N}$$

..

$$F_x = -0.8\pi^2 x, \text{N}$$

,

$$F_x = -4.3\pi^2 x, \text{N}$$

..

$$F_x = -0.6\pi x, \text{N}$$

564 Чему равняется сила тяжести с массой 0,1 кг (измерение с N-ом)

4,9 N

98,1 N

9,81 N

0,981N

981 N

565 ..

Материальная точка с массой 2кг движется прямолинейно со скоростью 4 t^2

$\frac{m}{\text{сан}}$. Найти модуль силы действующий на материальную точку , если $t= 3 \text{ сек}???$

24 N

12 N

48 N

18 N

34 N

566 ..

Груз с массой 10 кг прикреплен к нитью и поднимается вверх с ускорением

$1,2 \frac{m}{\text{сан}^2}$. Найти силу напряжения нити??

86 N

98 N

20 N

118 N

110 N

567 Какое из нижеследующих выражает внутренние силы материальной системы. ?

силы взаимодействия материальных точек системы

силы тяжести точек вне системы

Силы взаимодействия материальных точек вне системы

только силы тяжести точки системы

силы материальных точек вне системы действующие на эту систему

568 Чему равняется главный момент внутренних сил к данному центру действующие к материальной точки?.

главному вектору внешних сил

не равняется нулю

главному вектору внешних сил со знаком минус

сумме значений внутренних сил

нулю

569 ..

Что означает параметр Y_F в формуле $m = \sqrt[3]{\frac{3 T_1 K_{F\beta} Y_F}{z_1 \varphi_m [\tau_H]}}$ написанный для определения модуля зацепления

- коэффициент формы зуба
- вращающий момент
- коэффициент расчетной нагрузки
- число зубьев шестерни
- коэффициент ширины зубьев

570 ,..

Что означает параметр z_1 в формуле $m = \sqrt[3]{\frac{3 T_1 K_{F\beta} Y_F}{z_1 \varphi_m [\tau_H]}}$ написанный для определения модуля зацепления?..

- коэффициент ширины зубьев
- коэффициент расчетной нагрузки
- вращающий момент
- коэффициент формы зуба
- число зубьев шестерни

571 ,..

Что означает параметр φ_m в формуле $m = \sqrt[3]{\frac{3 T_1 K_{F\beta} Y_F}{z_1 \varphi_m [\tau_H]}}$ написанный для определения модуля зацепления??

- коэффициент ширины зубьев
- вращающий момент
- коэффициент расчетной нагрузки
- коэффициент формы зуба
- число зубьев шестерни

572 ,..

Что означает параметр $[\tau_H]$ в формуле $m = \sqrt[3]{\frac{3 T_1 K_{F\beta} Y_F}{z_1 \varphi_m [\tau_H]}}$ написанный для определения модуля зацепления

- число зубьев шестерни
- допускаемое напряжение
- коэффициент расчетной нагрузки
- коэффициент формы зуба
- коэффициент ширины зубьев

573 Какие из формул написаны правильно для определения окружного шара косоугольного зуба?

- $P_t = P_n / \cos \beta$
- $P_t = P_n / \cos^2 \beta$
- $P_t = P_n^2 / \cos \beta$
- $P_t = P_n^2 \cos \beta^2$
- $P_t = P_n \cos \beta$

574 ,..

Что означает параметр P_n в формуле $P_t = P_n / \cos \beta$ написанный для определения окружного шара косоугольного зуба???

- передаточное отношение
- шаг в нормальном сечении
- угол зуба

- делительный диаметр
- основной диаметр

575 ,...

Что означает параметр β в формуле $P_t = P_n / \cos \beta$ написанный для определения окружного шара косоугого зуба?.

- угол зуба
- передаточное отношение
- основной диаметр
- делительный диаметр
- шаг нормальном сечении

576 Какие из формул написаны правильно для определения окружного модуль косоугого зуба?

- ..
 $m_t = m_n^2 / \cos \beta$
- ..
 $m_t = m_n / \cos \beta^2$
- .
 $m_t = m_n / \cos \beta$
- ..
 $m_t = m_n \cos \beta$
- ..
 $m_t = m_n^2 \cos \beta^2$

577 ,...

Что означает параметр m_n в формуле $m_t = m_n / \cos \beta$ написанный для определения окружного модуль косоугого зуба???

- делительный диаметр
- угол зуба
- модуль нормального сечения
- передаточное отношение
- основной диаметр

578 ,...

Что означает параметр β в формуле $m_t = m_n / \cos \beta$ написанный для определения окружного модуль косоугого зуба?.

- угол зуба
- основной диаметр
- делительный диаметр
- передаточное отношение
- модуль нормального сечения

579 Какие из формул написаны правильно для определения делительного диаметра косоугого зуба?

- .
 $d = m_n z / \cos \beta$
- ..
 $d = m_n z / \cos^2 \beta$
- ..
 $d = m_n z^2 / \cos^2 \beta$
- .

$$d = m_n z^2 / \cos \beta$$

○ ..

$$d = m_n^2 z / \cos \beta$$

580 ..,

Что означает параметр m_n в формуле $d = m_n z / \cos \beta$ написанный для определения делительного диаметра косоугольного зуба???

- модуль нормального сечения
- число зубьев
- угол зуба
- делительный диаметр
- основной диаметр

581 ..,

Что означает параметр z в формуле $d = m_n z / \cos \beta$ написанный для определения делительного диаметра косоугольного зуба?

- основной диаметр
- модуль нормального сечения
- угол зуба
- число зубьев
- делительный диаметр

582 ..,

Что означает параметр β в формуле $d = m_n z / \cos \beta$ написанный для определения делительного диаметра косоугольного зуба?.

- основной диаметр
- модуль нормального сечения
- угол зуба
- число зубьев
- делительный диаметр

583 Какие из формул написаны правильно для определения осевой силы в косоугольной передаче?

○ ..

$$F_a = F_t^2 \operatorname{tg}^2 \beta$$

 ..

$$F_a = F_t \operatorname{tg} \beta$$

○ ..

$$F_a = F_t / \operatorname{tg} \beta$$

○ ..

$$F_a = F_t^2 \operatorname{tg} \beta$$

○ ..

$$F_a = F_t \operatorname{tg}^2 \beta$$

584 ..,

Что означает параметр F_t в формуле $F_a = F_t \operatorname{tg} \beta$ написанный для определения осевой силы в косоугольной передаче?

- нормальная сила
- окружная сила
- угол зубьев
- передаточное отношение
- модуль упругости

585 ..,

Что означает параметр β в формуле $F_a = F_t \operatorname{tg} \beta$ написанный для определения осевой силы в косоугольной передаче?

- нормальная сила
- окружная сила
- угол зубьев
- передаточное отношение
- модуль упругости

586 Какие из формул написаны правильно для определения радиальной силы?

- ..
- $F_r = F_t \operatorname{tg} \alpha \cos \beta$
- ..
- $F_r = F_t \operatorname{tg} \alpha / \cos \beta$
- ..
- $F_r = F_t^2 \operatorname{tg} \alpha / \cos \beta$
- ,
- $F_r = F_t \operatorname{tg}^2 \alpha / \cos \beta$
- „
- $F_r = F_t \operatorname{tg} \alpha / \cos^2 \beta$

587 ,.....,

Что означает параметр F_t в формуле $F_r = F_t \operatorname{tg} \alpha / \cos \beta$ написанный для определения радиальной силы?

- вращающий момент
- окружная сила
- осевая сила
- угол зацепления
- угол зубьев

588 ,...,

Что означает параметр β в формуле $F_r = F_t \operatorname{tg} \alpha / \cos \beta$ написанный для определения радиальной силы?

- вращающий момент
- окружная сила
- осевая сила
- угол зацепления
- угол зубьев

589 Какие из формул написаны правильно для определения нормальной силы в косозубых передачах?

- ..
- $F_n = F_t / \cos^2 \alpha \cos \beta$
- ..
- $F_n = F_t / \cos \alpha \cos \beta$
- ..
- $F_n = F_t^2 / \cos \alpha \cos \beta$
- ,
- $F_n = F_t \cos \alpha / \cos \beta$
- „
- $F_n = F_t \cos \alpha \cos \beta$

590 ,.....,

Что означает параметр F_t в формуле $F_n = F_t / \cos \alpha \cos \beta$ написанный для определения нормальной силы в косозубых передачах?

- вращающий момент
- осевая сила
- окружная сила
- угол зацепления
- угол зубьев

591

Что означает параметр α в формуле $F_n = F_t / \cos \alpha \cos \beta$ написанный для определения нормальной силы в косозубых передачах??

- окружная сила
- угол зацепления
- угол зубьев
- вращающий момент
- осевая сила

592

Что означает параметр β в формуле $F_n = F_t / \cos \alpha \cos \beta$ написанный для определения нормальной силы в косозубых передачах?

- вращающий момент
- осевая сила
- окружная сила
- угол зацепления
- угол зубьев

593 Какие из формул написаны правильно для определения удельной нагрузки в косозубых передачах?

 ..

$$q = F_t K_H K_{H\alpha} / b_1^2 \varepsilon_\alpha \cos \alpha$$

 ..

$$q = F_t K_H K_{H\alpha} / b_1 \varepsilon_\alpha \cos \alpha$$

 ..

$$q = F_t^2 K_H K_{H\alpha} / b_1 \varepsilon_\alpha \cos \alpha$$

 ..

$$q = F_t K_H^2 K_{H\alpha} / b_1 \varepsilon_\alpha \cos \alpha$$

 ..

$$q = F_t K_H K_{H\alpha}^2 / b_1 \varepsilon_\alpha \cos \alpha$$

594

Что означает параметр F_t в формуле $q = F_t K_H K_{H\alpha} / b_1 \varepsilon_\alpha \cos \alpha$ написанный для определения удельной нагрузки в косозубых передачах?

- коэффициент перекрытия
- коэффициент переменности нагрузки
- коэффициент нагрузки
- окружная сила
- ширина колеса

595

Что означает параметр K_H в формуле $q = \frac{F_t K_H K_{H\alpha}}{b_1 \epsilon_\alpha \cos \alpha}$ написанный для определения удельной нагрузки в косозубых передачах. ?

- коэффициент нагрузки
- окружная сила
- ширина колеса
- коэффициент перекрытия
- коэффициент переменности нагрузки

596 ,,,,,,

Что означает параметр $K_{H\alpha}$ в формуле $q = \frac{F_t K_H K_{H\alpha}}{b_1 \epsilon_\alpha \cos \alpha}$ написанный для определения удельной нагрузки в косозубых передачах???

- коэффициент нагрузки
- окружная сила
- коэффициент перекрытия
- ширина колеса
- коэффициент переменности нагрузки

597 ,,,,,,

Что означает параметр b_1 в формуле $q = \frac{F_t K_H K_{H\alpha}}{b_1 \epsilon_\alpha \cos \alpha}$ написанный для определения удельной нагрузки в косозубых передачах?

- коэффициент перекрытия
- окружная сила
- коэффициент нагрузки
- коэффициент переменности нагрузки
- ширина колеса

598 ,,,,,

Что означает параметр ϵ_α в формуле $q = \frac{F_t K_H K_{H\alpha}}{b_1 \epsilon_\alpha \cos \alpha}$ написанный для определения удельной нагрузки в косозубых передачах??

- коэффициент перекрытия
- окружная сила
- коэффициент нагрузки
- коэффициент переменности нагрузки
- ширина колеса

599 ,,,,,

Что означает параметр α в формуле $q = \frac{F_t K_H K_{H\alpha}}{b_1 \epsilon_\alpha \cos \alpha}$ написанный для определения удельной нагрузки в косозубых передачах?

- ширина колеса
- коэффициент нагрузки
- угол зацепления
- коэффициент переменности нагрузки
- коэффициент перекрытия

600 Какие из формул написаны правильно для определения контактных напряжений в косозубых передачах?

..

$$\tau_H = 1,18 z_H^2 \sqrt{\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha}} \left(\frac{u+1}{u} \right)$$

.

$$\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$$

○ ..

$$\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np}^2 T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$$

○ „

$$\tau_H = 1,18 z_H^2 \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$$

○ ,

$$\tau_H = 1,18 z_H^2 \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$$

601 ...

Что означает параметр z_H в формуле $\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$ написанный для определения контактного напряжения косозубой передачи???

- приведенный модуль упругости
- коэффициент повышения прочности
- передаточное отношение
- коэффициент нагрузки
- вращающий момент

602 ,,,,,,

Что означает параметр E_{np} в формуле $\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$ написанный для определения контактного напряжения косозубой передачи??

- передаточное отношение
- коэффициент повышения прочности
- приведенный модуль упругости
- вращающий момент
- коэффициент нагрузки

603 ,,,,,

Что означает параметр T_1 в формуле

$\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$ написанный для определения контактного напряжения косозубой передачи?.

- передаточное отношение
- коэффициент повышения прочности
- вращающий момент
- приведенный модуль упругости
- коэффициент нагрузки

604 ,,,,

Что означает параметр K_H в формуле

$\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$ написанный для определения контактного напряжения косозубой передачи?

- коэффициент нагрузки
- передаточное отношение
- коэффициент повышения прочности
- приведенный модуль упругости
- вращающий момент

605 ,,,,,

Что означает параметр u в формуле $\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$ написанный для определения контактного напряжения косозубой передачи???

- коэффициент нагрузки
- передаточное отношение
- коэффициент повышения прочности
- приведенный модуль упругости
- вращающий момент

606 ...

Что означает параметр d_1 в формуле

$\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$ написанный для определения контактного напряжения косозубой передачи

- приведенный модуль упругости
- передаточное отношение
- коэффициент нагрузки
- вращающий момент
- делительный диаметр

607 ...

Что означает параметр b_1 в формуле $\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$ написанный для определения контактного напряжения косозубой передачи?.

- передаточное отношение
- коэффициент нагрузки
- вращающий момент
- приведенный модуль упругости
- ширина шестерни

608 ...

Что означает параметр α в формуле $\tau_H = 1,18 z_H \sqrt{\left[\frac{E_{np} T_1 K_H}{d_1^2 b_1 \sin 2\alpha} \right] \left(\frac{u+1}{u} \right)}$ написанный для определения контактного напряжения косозубой передачи?.

- передаточное отношение
- вращающий момент
- угол зацепления
- приведенный модуль упругости
- коэффициент нагрузки

609 Какие из формул написаны правильно для определения делительного диаметра косозубой шестерни?

..

$$d_1 = 1,2 \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_1 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u} \right)}$$

..

$$d_1 = 1,2 \sqrt{\frac{E_{np} T_1 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u} \right)}$$

..

$$d_1 = \sqrt{\frac{E_{np} T_1 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u} \right)}$$

..

$$d_1 = \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_1 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u} \right)}$$

..

$$d_1 = 1,2 \sqrt[3]{\frac{E_{\text{пр}} T_1 K_{\text{нв}}}{[\tau_{\text{н}}]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u}\right)}$$

610 ,...

Что означает параметр $E_{\text{пр}}$ в формуле $d_1 = 1,2 \sqrt[3]{\frac{E_{\text{пр}} T_1 K_{\text{нв}}}{[\tau_{\text{н}}]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u}\right)}$ написанный для определения делительного диаметра косозубой шестерни?

- приведенный модуль упругости
- коэффициент ширины шестерни
- допускаемое контактное напряжение
- дополнительный коэффициент нагрузки
- вращающий момент на ведущем валу

611 ,...

Что означает параметр T_1 в формуле $d_1 = 1,2 \sqrt[3]{\frac{E_{\text{пр}} T_1 K_{\text{нв}}}{[\tau_{\text{н}}]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u}\right)}$ написанный для определения делительного диаметра косозубой шестерни??

- приведенный модуль упругости
- допускаемое контактное напряжение
- коэффициент ширины шестерни
- дополнительный коэффициент нагрузки
- вращающий момент на ведущем валу

612 ,...

Что означает параметр $K_{\text{нв}}$ в формуле $d_1 = 1,2 \sqrt[3]{\frac{E_{\text{пр}} T_1 K_{\text{нв}}}{[\tau_{\text{н}}]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u}\right)}$ написанный для определения делительного диаметра косозубой шестерни???

- приведенный модуль упругости
- коэффициент ширины шестерни
- допускаемое контактное напряжение
- дополнительный коэффициент нагрузки
- вращающий момент на ведущем валу

613 ,....

Что означает параметр $[\tau_{\text{н}}]$ в формуле $d_1 = 1,2 \sqrt[3]{\frac{E_{\text{пр}} T_1 K_{\text{нв}}}{[\tau_{\text{н}}]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u}\right)}$ написанный для определения делительного диаметра косозубой шестерни. ?

- допускаемое контактное напряжение
- дополнительный коэффициент нагрузки
- вращающий момент на ведущем валу
- приведенный модуль упругости
- коэффициент ширины шестерни

614 ,...

Что означает параметр φ_{bd} в формуле $d_1 = 1,2 \sqrt[3]{\frac{E_{\text{пр}} T_1 K_{\text{нв}}}{[\tau_{\text{н}}]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u}\right)}$ написанный для определения делительного диаметра косозубой шестерни?

- допускаемое контактное напряжение
- коэффициент ширины шестерни
- приведенный модуль упругости
- вращающий момент на ведущем валу
- дополнительный коэффициент нагрузки

615 ,...

Что означает параметр u в формуле $d_1 = 1,2 \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_1 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 \varphi_{bd}} \left(\frac{u+1}{u}\right)}$ написанный для определения делительного диаметра косозубой шестерни?

- допускаемое контактное напряжение
- коэффициент ширины шестерни
- вращающий момент на ведущем валу
- дополнительный коэффициент нагрузки
- передаточное отношение

616 Какие из формул написаны правильно для определения межосевого расстояния косозубой передачи?

- .

$$a = 0,75(u + 1) \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u^2 \varphi_{bd}}}$$

- ..

$$a = 0,75(u + 1) \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H] u \varphi_{bd}}}$$

- ..

$$a = 0,75(u + 1) \sqrt{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u \varphi_{bd}}}$$

- ,

$$a = 0,75(u + 1) \sqrt{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u \varphi_{bd}}}$$

- ..

$$a = 0,75(u + 1) \sqrt{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u^2 \varphi_{bd}}}$$

617 ,...

Что означает параметр E_{np} в формуле $a = 0,75(u + 1) \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u^2 \varphi_{bd}}}$ написанный для определения межосевого расстояния косозубой передачи?

- вращающий момент на ведомом валу
- коэффициент ширины шестерни
- допускаемое контактное напряжение
- дополнительный коэффициент нагрузки
- приведенный модуль упругости

618 ,...

Что означает параметр T_2 в формуле $a = 0,75(u + 1) \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u^2 \varphi_{bd}}}$ написанный для определения межосевого расстояния косозубой передачи?

- коэффициент ширины шестерни
- допускаемое контактное напряжение
- приведенный модуль упругости
- вращающий момент на ведомом валу
- дополнительный коэффициент нагрузки

619 ,...

Что означает параметр $K_{H\beta}$ в формуле $a = 0,75(u + 1) \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u^2 \varphi_{bd}}}$ написанный для определения межосевого расстояния косозубой передачи???

- коэффициент ширины шестерни
- приведенный модуль упругости
- вращающий момент на ведомом валу
- дополнительный коэффициент нагрузки
- допускаемое контактное напряжение

620

Что означает параметр $[\tau_H]$ в формуле $a = 0,75(u + 1) \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u^2 \varphi_{bd}}}$ написанный для определения межосевого расстояния косозубой передачи?

- вращающий момент на ведомом валу
- дополнительный коэффициент нагрузки
- допускаемое контактное напряжение
- коэффициент ширины шестерни
- приведенный модуль упругости

621

Что означает параметр φ_{bd} в формуле $a = 0,75(u + 1) \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u^2 \varphi_{bd}}}$ написанный для определения межосевого расстояния косозубой передачи?

- приведенный модуль упругости
- коэффициент ширины шестерни
- вращающий момент на ведомом валу
- дополнительный коэффициент нагрузки
- допускаемое контактное напряжение

622 ...

Что означает параметр u в формуле $a = 0,75(u + 1) \sqrt[3]{\frac{E_{np} T_2 K_{H\beta}}{[\tau_H]^2 u^2 \varphi_{bd}}}$ написанный для определения межосевого расстояния косозубой передачи?.

- вращающий момент на ведущем валу
- передаточное отношение
- дополнительный коэффициент нагрузки
- допускаемое контактное напряжение
- коэффициент ширины шестерни

623 Какие из формул написаны правильно для проверенного расчета косозубых передач?

- $\tau_F = Y_F Z_{F\beta} F_t K_F / (b_w m_n) \leq [\tau_F]$
- $\tau_F = Y_F Z_{F\beta}^2 F_t K_F / (b_w m_n) \leq [\tau_F]$
- ..
- $\tau_F = Y_F Z_{F\beta} F_t^2 K_F / (b_w m_n) \leq [\tau_F]$
- ..
- $\tau_F = Y_F Z_{F\beta} F_t^2 K_F^2 / (b_w m_n) \leq [\tau_F]$
- ..
- $\tau_F = Y_F^2 Z_{F\beta} F_t K_F / (b_w m_n) \leq [\tau_F]$

624 ...

Что означает параметр Y_F в формуле $\tau_F = Y_F Z_{F\beta} F_t K_F / (b_w m_n) \leq [\tau_F]$ написанный для проверенного расчета косозубых передач?

- коэффициент формы зуба
- коэффициент ширины шестерни
- коэффициент повышения прочности

- окружная сила
- коэффициент расчетной нагрузки

625 ...

Что означает параметр $Z_{F\beta}$ в формуле $\tau_F = Y_F Z_{F\beta} F_t K_F / (b_w m_n) \leq [\tau_F]$ написанный для проверенного расчета косозубых передач???

- коэффициент повышения прочности
- коэффициент формы зуба
- окружная сила
- коэффициент расчетной нагрузки
- коэффициент ширины шестерни

626 ...

Что означает параметр F_t в формуле $\tau_F = Y_F Z_{F\beta} F_t K_F / (b_w m_n) \leq [\tau_F]$ написанный для проверенного расчета косозубых передач?.

- коэффициент формы зуба
- окружная сила
- коэффициент расчетной нагрузки
- коэффициент ширины шестерни
- коэффициент повышения прочности

627 Какие из формул написаны правильно для определения передаточного отношения в передаче винт-гайка

 ..

$$i = \pi d_m^2 / P_1$$

 ..

$$i = \pi^2 d_m / P_1$$

 ..

$$i = \pi d_m^2 / P_1^2$$

 ..

$$i = \pi d_m / P_1^2$$

 ..

$$i = \pi d_m / P_1$$

628 ...

Что означает параметр $[P_p]$ в формуле $P_p = P_1 K_\beta K_z K_H \leq [P_p]$ написанный для условия определения мощности для проектируемой цепной передачи

- допускаемое давление в шарнирах
- окружная сила
- коэффициент эксплуатации
- коэффициент числа зубьев
- коэффициент частоты вращения

629 ...

Что означает параметр K_H в формуле $P_p = P_1 K_\beta K_z K_H \leq [P_p]$ написанный для условия определения мощности для проектируемой цепной передачи

- коэффициент частоты вращения
- коэффициент эксплуатации
- окружная сила
- коэффициент числа зубьев
- допускаемое давление в шарнирах

630 ...

Что означает параметр K_z в формуле $P_p = P_1 K_\beta K_z K_H \leq [P_p]$ написанный для условия определения мощности для проектируемой цепной передачи

- допускаемое давление в шарнирах
- окружная сила
- коэффициент эксплуатации
- коэффициент числа зубьев
- коэффициент частоты вращения

631 ,..

Что означает параметр K_3 в формуле $P_p = P_1 K_3 K_z K_H \leq [P_p]$ написанный для условия определения мощности для проектируемой цепной передачи

- коэффициент частоты вращения
- допускаемое давление в шарнирах
- коэффициент эксплуатации
- окружная сила
- коэффициент числа зубьев

632 ,.

Что означает параметр P_1 в формуле $P_p = P_1 K_3 K_z K_H \leq [P_p]$ написанный для условия определения мощности для проектируемой цепной передачи

- коэффициент эксплуатации
- окружная сила
- допускаемое давление в шарнирах
- коэффициент частоты вращения
- коэффициент числа зубьев

633 Какие из формул написаны правильно для условия определения мощности для проектируемой цепной передачи

- ..
- $P_p = P_1^2 K_3 K_z K_H \leq [P_p]$
- $P_p = P_1 K_3 K_z K_H \leq [P_p]$
- ..
- $P_p = P_1 K_3 K_z K_H^2 \leq [P_p]$
- ..
- $P_p = P_1 K_3 K_z^2 K_H \leq [P_p]$
- ,.
- $P_p = P_1 K_3 K_z^2 K_H \leq [P_p]$

634 ,...

Что означает параметр K_3 в формуле $F_t = [P_0]Bd/K_3$ написанный для определения окружной силы в цепной передаче

- ширина цепи
- допускаемое давление в шарнирах роликовых цепей
- диаметр валика
- коэффициент смазки
- коэффициент эксплуатации

635 ,...

Что означает параметр d в формуле $F_t = [P_0]Bd/K_3$ написанный для определения окружной силы в цепной передаче

- ширина цепи
- допускаемое давление в шарнирах роликовых цепей
- коэффициент смазки
- коэффициент эксплуатации
- диаметр валика

636 ,...

Что означает параметр B в формуле $F_t = [P_0]Bd/K_3$ написанный для определения окружной силы в цепной передаче

11.05.2016

- коэффициент эксплуатации
- допустимое давление в шарнирах роликовых цепей
- ширина цепи
- диаметр валика
- коэффициент смазки

637 ...

Что означает параметр $[P_0]$ в формуле $F_t = [P_0]Bd/K_3$ написанный для определения окружной силы в цепной передаче

- коэффициент эксплуатации
- ширина цепи
- допустимое давление в шарнирах роликовых цепей
- диаметр валика
- коэффициент смазки

638 Какие из формул написаны правильно для определения окружной силы в цепной передаче

..
$$F_t = [P_0]Bd/K_3^2$$

..
$$F_t = [P_0]BdK_3$$

.
$$F_t = [P_0]B^2d/K_3$$

..
$$F_t = [P_0]Bd/K_3$$

,
$$F_t = [P_0]Bd^2/K_3$$

639

Что означает параметр $K_{рег}$ в формуле $K_3 = K_d K_e K_n K_{рег} K_c K_{реж}$ написанный для определения коэффициента эксплуатации в цепной передаче

- коэффициент режима
- коэффициент длины цепи
- коэффициент наклона передачи к горизонту
- коэффициент способа регулировки натяжения цепи
- коэффициент смазки

640 ,...

Что означает параметр K_c в формуле $K_3 = K_d K_e K_n K_{рег} K_c K_{реж}$ написанный для определения коэффициента эксплуатации в цепной передаче

- коэффициент длины цепи
- коэффициент динамической нагрузки
- коэффициент смазки
- коэффициент способа регулировки натяжения цепи
- коэффициент наклона передачи к горизонту

641 ,...

Что означает параметр $K_{рег}$ в формуле $K_3 = K_d K_e K_n K_{рег} K_c K_{реж}$ написанный для определения коэффициента эксплуатации в цепной передаче

- коэффициент смазки
- коэффициент динамической нагрузки
- коэффициент длины цепи
- коэффициент наклона передачи к горизонту

- коэффициент способа регулировки натяжения цепи

642 ,,,,

Что означает параметр K_N в формуле $K_э = K_d K_e K_N K_{рег} K_c K_{реж}$ написанный для определения коэффициента эксплуатации в цепной передаче

- коэффициент длины цепи
 коэффициент динамической нагрузки
 коэффициент смазки
 коэффициент способа регулировки натяжения цепи
 коэффициент наклона передачи к горизонту

643 ,,,,,

Что означает параметр K_e в формуле $K_э = K_d K_e K_N K_{рег} K_c K_{реж}$ написанный для определения коэффициента эксплуатации в цепной передаче

- коэффициент смазки
 коэффициент динамической нагрузки
 коэффициент длины цепи
 коэффициент наклона передачи к горизонту
 коэффициент способа регулировки натяжения цепи

644 ,,,,,

Что означает параметр K_d в формуле $K_э = K_d K_e K_N K_{рег} K_c K_{реж}$ написанный для определения коэффициента эксплуатации в цепной передаче

- коэффициент динамической нагрузки
 коэффициент смазки
 коэффициент способа регулировки натяжения цепи
 коэффициент наклона передачи к горизонту
 коэффициент длины цепи

645 Какие из формул написаны правильно для определения коэффициента эксплуатации в цепной передаче

- ..
 $K_э = K_d^2 K_e^2 K_N K_{рег} K_c K_{реж}$
 ..
 $K_э = K_d K_e K_N^2 K_{рег} K_c K_{реж}$
 .
 $K_э = K_d K_e K_N^2 K_{рег} K_c K_{реж}$
 ..
 $K_э = K_d^2 K_e K_N K_{рег} K_c K_{реж}$
 .
 $K_э = K_d K_e K_N K_{рег} K_c K_{реж}$

646 ,,,,,,

Что означает параметр V в формуле $F_V = q V^2$ написанный для определения натяжения от центробежных сил

- постоянное число
 масса ведущей звездочки
 окружная скорость
 масса границы длины цепи
 масса ведомой звездочки

647 ,,,,,

Что означает параметр q в формуле $F_V = q V^2$ написанный для определения натяжения от центробежных сил

- постоянное число
 масса границы длины цепи
 окружная скорость

11.05.2016

- масса ведущей звездочки
- масса ведомой звездочки

648 Какие из формул написаны правильно для определения натяжения от центробежных сил

- ..
 $F_V = q^2 V$
- .
 $F_V = q V^2$
- ..
 $F_V = q/V^2$
- .
 $F_V = q^2 - V^2$
- ..
 $F_V = q^2 V^2$

649

Что означает параметр F_2 в формуле $F_t = F_1 - F_2$ написанный для определения окружной силы в цепной передаче

- натяжение от сил тяжести
- натяжение ведущей ветви
- натяжение ведомой ветви
- сила предварительного натяжения
- центробежная сила

650 ...

Что означает параметр F_1 в формуле $F_t = F_1 - F_2$ написанный для определения окружной силы в цепной передаче

- натяжение от сил тяжести
- натяжение ведущей ветви
- натяжение ведомой ветви
- сила предварительного натяжения
- центробежная сила

651 ...

Что означает параметр z в формуле $d = P_{ц} / \sin(\pi/z)$

написанный для определения делительной окружности звездочки

- внутренний диаметр звездочки
- шаг цепи
- постоянное число
- число зубьев звездочки
- наружный диаметр звездочки

652 ...

Что означает параметр π в формуле $d = P_{ц} / \sin(\pi/z)$

написанный для определения делительной окружности звездочки

- внутренний диаметр звездочки
- шаг цепи
- постоянное число
- число зубьев звездочки
- наружный диаметр звездочки

653 ...

Что означает параметр $P_{ц}$ в формуле $d = P_{ц} / \sin(\pi/z)$

написанный для определения делительной окружности звездочки

- внутренний диаметр звездочки
- шаг цепи
- постоянное число
- число зубьев звездочки

11.05.2016

- наружный диаметр звездочки

654 ,,,,

Что означает параметр $P_{ц}$ в формуле $d = \frac{P_{ц}}{\sin(\pi/z)}$

написанный для определения делительной окружности звездочки

- постоянное число
 межосевое расстояние
 шаг цепи
 число зубьев ведомой звездочки
 число зубьев ведущей звездочки

655 ,,,,

Что означает параметр z_1 в формуле $L_p = \frac{2a}{P_{ц}} + \frac{z_1+z_2}{z} + \left(\frac{z_2-z_1}{2\pi}\right)^2 \frac{P_{ц}}{a}$ написанный для определения длины цепи

- число зубьев ведущей звездочки
 межосевое расстояние
 шаг цепи
 число зубьев ведомой звездочки
 постоянное число

656 ,,,

Что означает параметр z_2 в формуле $L_p = \frac{2a}{P_{ц}} + \frac{z_1+z_2}{z} + \left(\frac{z_2-z_1}{2\pi}\right)^2 \frac{P_{ц}}{a}$ написанный для определения длины цепи

- постоянное число
 межосевое расстояние
 шаг цепи
 число зубьев ведомой звездочки
 число зубьев ведущей звездочки

657 ,,,,

Что означает параметр $P_{ц}$ в формуле $L_p = \frac{2a}{P_{ц}} + \frac{z_1+z_2}{z} + \left(\frac{z_2-z_1}{2\pi}\right)^2 \frac{P_{ц}}{a}$ написанный для определения длины цепи

- постоянное число
 межосевое расстояние
 шаг цепи
 число зубьев ведомой звездочки
 число зубьев ведущей звездочки

658 ,,,,

Что означает параметр a в формуле $L_p = \frac{2a}{P_{ц}} + \frac{z_1+z_2}{z} + \left(\frac{z_2-z_1}{2\pi}\right)^2 \frac{P_{ц}}{a}$ написанный для определения длины цепи

- постоянное число
 межосевое расстояние
 шаг цепи
 число зубьев ведомой звездочки
 число зубьев ведущей звездочки

659 ,,,,

Что означает число $(30/50)$ в формуле $a_{\min} = (d_{0_1} + d_{0_2}) + (30/50)$ написанный для определения межосевого расстояния цепной передачи

- зазор между звездочками
 наружный диаметр ведущей звездочки
 наружный диаметр ведомой звездочки
 внутренний диаметр ведущей звездочки
 внутренний диаметр ведомой звездочки

660 ,,,

Что означает параметр d_{0_2} в формуле $a_{\min} = (d_{0_1} + d_{0_2}) + (30/50)$ написанный для определения межосевого расстояния цепной передачи

- зазор между звездочками
- наружный диаметр ведущей звездочки
- наружный диаметр ведомой звездочки
- внутренний диаметр ведущей звездочки
- внутренний диаметр ведомой звездочки

661

Что означает параметр d_{0_2} в формуле $a_{\min} = (d_{0_1} + d_{0_2}) + (30/50)$ написанный для определения межосевого расстояния цепной передачи

- зазор между звездочками
- наружный диаметр ведущей звездочки
- наружный диаметр ведомой звездочки
- внутренний диаметр ведущей звездочки
- внутренний диаметр ведомой звездочки

662 ...

Что означает параметр $P_{\text{ц}}$ в формуле $n = 60V/z P_{\text{ц}}$ написанный для определения частоты вращения звездочки

- угловое ускорение звездочки
- скорость цепи
- число зубьев звездочки
- шаг цепи
- угловая скорость звездочки

663

Что означает параметр z в формуле $n = 60V/z P_{\text{ц}}$ написанный для определения частоты вращения звездочки

- угловое ускорение звездочки
- скорость цепи
- число зубьев звезд
- шаг цепи
- угловая скорость звездочки

664 ...

Что означает параметр V в формуле $n = 60V/z P_{\text{ц}}$ написанный для определения частоты вращения звездочки

- угловое ускорение звездочки
- скорость цепи
- число зубьев звездочки
- шаг цепи
- угловая скорость звездочки

665 ...

Что означает параметр $P_{\text{ц}}$ в формуле $V = n z P_{\text{ц}}/60$ написанный для определения скорости цепи

- угловое ускорение звездочки
- частота вращения звездочки
- число зубьев звездочки
- шаг цепи
- угловая скорость звездочки

666

- угловое ускорение звездочки
- частота вращения звездочки
- число зубьев звездочки
- шаг цепи
- угловая скорость звездочки

667 ..

Что означает параметр n в формуле $V = n z P_{ц} / 60$ написанный для определения скорости цепи

- угловое ускорение звездочки
- частота вращения звездочки
- число зубьев звездочки
- шаг цепи
- угловая скорость звездочки

668 ...

Что означает параметр V в формуле $P = F_t V$ написанный для определения мощности в цепной передаче

- натяжение на ведомом ветви ремня
- радиальная сила
- осевая сила
- скорость цепи
- натяжение на ведущем ветви ремня

669 ...

Что означает параметр F_t в формуле $P = F_t V$ написанный для определения мощности в цепной передаче

- радиальная сила
- натяжение на ведомом ветви ремня
- натяжение на ведущем ветви ремня
- осевая сила
- окружная сила

670 ...

Что означает параметр β в формуле $F_r = 2F_0 \cos(\beta/2)$ написанный для определения нагрузки на валу и опоре

- угол между ветвями ремня
- начальное натяжение ветвей ремня
- натяжение на ведущем ветви ремня
- натяжение на ведомом ветви ремня
- окружная сила

671 ...

Что означает параметр F_0 в формуле $F_r = 2F_0 \cos(\beta/2)$ написанный для определения нагрузки на валу и опоре

- начальное натяжение ветвей ремня
- окружная сила
- натяжение на ведомом ветви ремня
- угол между ветвями ремня
- натяжение на ведущем ветви ремня

672 ...m,

Что означает параметр V в формуле $\tau_v = S V^2$ написанный для определения напряжения ремня от центробежной силы

- ускорение ремня
- линейная скорость ремня
- угловое ускорение шкива
- угловая скорость шкива
- плотность материала

673 .

Что означает параметр S в формуле $\tau_v = S V^2$ написанный для определения напряжения ремня от центробежной силы

- угловое ускорение шкива
- линейная скорость ремня
- плотность материала
- ускорение ремня
- угловая скорость шкива

674 ...

Что означает параметр τ_n в формуле $\tau_{\max} = \tau_0 + 0,5\tau_\ell + \tau_v + \tau_n$ написанный для определения суммарных максимальных напряжений в ведущей ветви ремня

- напряжение от центробежной силы
- напряжение от начального натяжения
- напряжение от окружной силы
- напряжение сжатия
- напряжение от изгиба

675 ...

Что означает параметр τ_v в формуле $\tau_{\max} = \tau_0 + 0,5\tau_\ell + \tau_v + \tau_n$ написанный для определения суммарных максимальных напряжений в ведущей ветви ремня

- напряжение от начального натяжения
- напряжение от окружной силы
- напряжение от центробежной силы
- напряжение от изгиба
- напряжение сжатия

676 ..

Что означает параметр τ_ℓ в формуле $\tau_{\max} = \tau_0 + 0,5\tau_\ell + \tau_v + \tau_n$ написанный для определения суммарных максимальных напряжений в ведущей ветви ремня

- напряжение от изгиба
- напряжение от начального натяжения
- напряжение от окружной силы
- напряжение от центробежной силы
- напряжение сжатия

677 ...

Что означает параметр τ_0 в формуле $\tau_{\max} = \tau_0 + 0,5\tau_\ell + \tau_v + \tau_n$ написанный для определения суммарных максимальных напряжений в ведущей ветви ремня

- напряжение от изгиба
- напряжение от окружной силы
- напряжение от начального натяжения
- напряжение от центробежной силы
- напряжение сжатия

678 ...

Что означает параметр d в формуле $\tau_n = E \delta / d$ написанный для определения напряжения от изгиба ремня

- толщина шкива
- модуль упругости
- диаметр шкива
- толщина ремня
- радиус кривизны

679 ...

Что означает параметр δ в формуле $\tau_n = E \delta / d$ написанный для определения напряжения от изгиба ремня

- толщина шкива
- диаметр шкива
- толщина ремня
- модуль упругости
- радиус кривизны

680 ...

Что означает параметр E в формуле $\tau_n = E \delta / d$ написанный для определения напряжения от изгиба ремня

- модуль упругости
- толщина ремня
- диаметр шкива
- радиус кривизны

- толщина шкива

681

Что означает параметр τ_t в формуле $\tau_1 = \tau_0 + 0,5 \tau_t$ написанный для определения напряжения на ведущем ветви от окружной силы

- суммарное напряжение
 напряжение от начальной силы
 напряжение от окружной силы
 напряжение от центробежной силы
 напряжение от изгиба ремня

682

означает параметр τ_0 в формуле $\tau_1 = \tau_0 + 0,5 \tau_t$ написанный для определения напряжения на ведущем ветви от окружной силы

- суммарное напряжение
 напряжение от начальной силы
 напряжение от окружной силы
 напряжение от центробежной силы
 напряжение от изгиба ремня

683 ...

Что означает параметр α в формуле $F_0 = \frac{F_t}{2} \left(\frac{e^{f\alpha} + 1}{e^{f\alpha} - 1} \right)$ написанный для определения начального натяжения ремня выраженная через окружную силу

- натяжение на ведомом ветви
 окружная сила
 основы натурального логарифма
 коэффициент трения
 угол обхвата шкива ремнем

684

Что означает параметр f в формуле $F_0 = \frac{F_t}{2} \left(\frac{e^{f\alpha} + 1}{e^{f\alpha} - 1} \right)$ написанный для определения начального натяжения ремня выраженная через окружную силу

- натяжение на ведомом ветви
 окружная сила
 основы натурального логарифма
 коэффициент трения
 угол обхвата шкива ремнем

685 ..

Что означает параметр e в формуле $F_0 = \frac{F_t}{2} \left(\frac{e^{f\alpha} + 1}{e^{f\alpha} - 1} \right)$ написанный для определения начального натяжения ремня выраженная через окружную силу

- натяжение на ведомом ветви
 окружная сила
 основы натурального логарифма
 коэффициент трения
 угол обхвата шкива ремнем

686

Что означает параметр F_t в формуле $F_0 = \frac{F_t}{2} \left(\frac{e^{f\alpha} + 1}{e^{f\alpha} - 1} \right)$ написанный для определения начального натяжения ремня выраженная через окружную силу

- натяжение на ведомом ветви
 окружная сила
 основы натурального логарифма
 коэффициент трения
 угол обхвата шкива ремнем

687 ../

Что означает параметр α в формуле $F_2 = \frac{F_t}{(e^{f\alpha} - 1)}$ написанный для определения натяжения на ведомом ремне выраженная через окружную силу

- натяжение на ведомом ветви
- окружная сила
- основы натурального логарифма
- коэффициент трения
- угол обхвата шкива ремнем

688 ..

Что означает параметр f в формуле $F_2 = \frac{F_t}{(\ell^{f\alpha} - 1)}$ написанный для определения натяжения на ведомом ремне выраженная через окружную силу

- коэффициент трения
- окружная сила
- основы натурального логарифма
- угол обхвата шкива ремнем
- натяжение на ведомом ветви

689 ,...

Что означает параметр ℓ в формуле $F_2 = \frac{F_t}{(\ell^{f\alpha} - 1)}$ написанный для определения натяжения на ведомом ремне выраженная через окружную силу

- угол обхвата шкива ремнем
- натяжение на ведомом ветви
- окружная сила
- коэффициент трения
- основы натурального логарифма

690 ...

Что означает параметр F_t в формуле $F_2 = \frac{F_t}{(\ell^{f\alpha} - 1)}$ написанный для определения натяжения на ведомом ремне выраженная через окружную силу

- натяжение на ведомом ветви
- основы натурального логарифма
- окружная сила
- коэффициент трения
- угол обхвата шкива ремнем

691 ...

Что означает параметр α в формуле $F_1 = \frac{F_t \ell^{f\alpha}}{(\ell^{f\alpha} - 1)}$ написанный для определения натяжения на ведущем ветви ремня выраженная через окружную силу

- угол обхвата шкива ремнем
- окружная сила
- основы натурального логарифма
- коэффициент трения
- натяжение на ведомом ветви

692 ...

Что означает параметр ℓ в формуле $F_1 = \frac{F_t \ell^{f\alpha}}{(\ell^{f\alpha} - 1)}$ написанный для определения натяжения на ведущем ветви ремня выраженная через окружную силу

- натяжение на ведомом ветви
- окружная сила

- основы натурального логарифма
- коэффициент трения
- угол обхвата шкива ремнем

693

Что означает параметр F_t в формуле $F_1 = F_t e^{f\alpha} / (e^{f\alpha} - 1)$ написанный для определения натяжения на ведущем ветви ремня выраженная через окружную силу

- натяжение на ведомом ветви
- окружная сила
- основы натурального логарифма
- коэффициент трения
- угол обхвата шкива ремнем

694

Что означает параметр α в формуле $F_1 = F_2 e^{f\alpha}$ написанный для определения натяжения на ведущем ветви ременной передачи

- окружная сила
- натяжение ремня на ведомом ветви
- основы натурального логарифма
- коэффициент трения
- угол обхвата шкива ремнем

695

Что означает параметр f в формуле $F_1 = F_2 e^{f\alpha}$ написанный для определения натяжения на ведущем ветви ременной передачи

- окружная сила
- натяжение ремня на ведомом ветви
- основы натурального логарифма
- коэффициент трения
- угол обхвата шкива ремнем

696

Что означает параметр e в формуле $F_1 = F_2 e^{f\alpha}$ написанный для определения натяжения на ведущем ветви ременной передачи

- окружная сила
- натяжение ремня на ведомом ветви
- основы натурального логарифма
- коэффициент трения
- угол обхвата шкива ремнем

697

Что означает параметр F_2 в формуле $F_1 = F_2 e^{f\alpha}$ написанный для определения натяжения на ведущем ветви ременной передачи

- окружная сила
- натяжение ремня на ведомом ветви
- основы натурального логарифма
- коэффициент трения
- угол обхвата шкива ремнем

698

Что означает параметр a в формуле $\alpha = 180^\circ - 57(d_2 - d_1)/a$ написанный для определения угла обхвата ремен малого шкива

- межосевое расстояние
- коэффициент скольжения
- передаточное отношение
- диаметр ведомого шкива
- диаметр ведущего шкива

699 ,.....

Что означает параметр d_1 в формуле $\alpha = 180^\circ - 57(d_2 - d_1)/a$ написанный для определения угла обхвата ремен малого шкива

- передаточное отношение
- диаметр ведомого шкива
- диаметр ведущего шкива
- межосевое расстояние
- коэффициент скольжения

700

Что означает параметр d_2 в формуле $\alpha = 180^\circ - 57(d_2 - d_1)/a$ написанный для определения угла обхвата ремен малого шкива

- передаточное отношение
- коэффициент скольжения
- межосевое расстояние
- диаметр ведущего шкива
- диаметр ведомого шкива