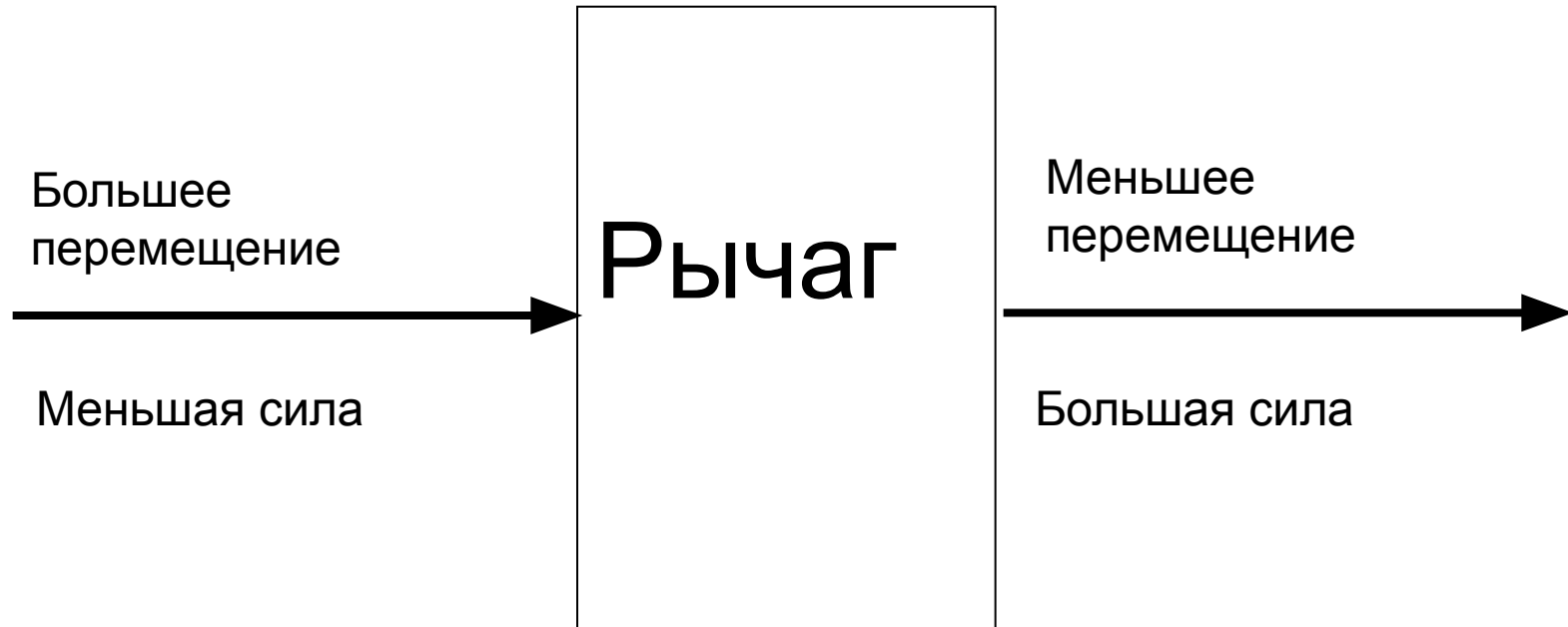
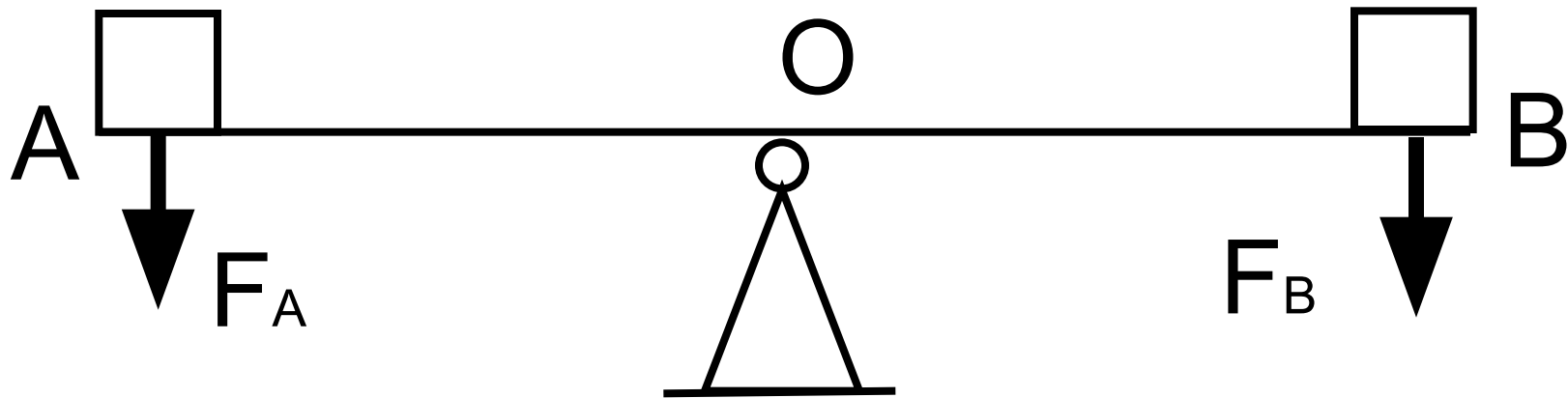


# Рычаг первого рода



# Рычаг первого рода



A – точка приложения силы  $F_A$

O – точка опоры

B - точка приложения силы  $F_B$

AO – плечо силы  $F_A$

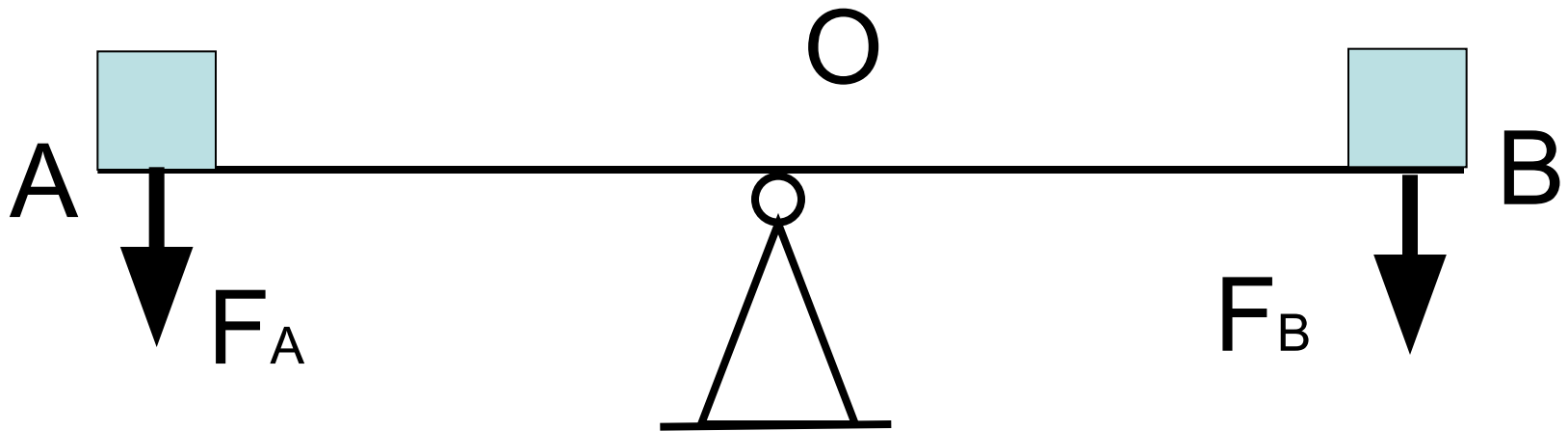
OB - плечо силы  $F_B$

Плечо рычага – расстояние от точки опоры до точки приложения силы

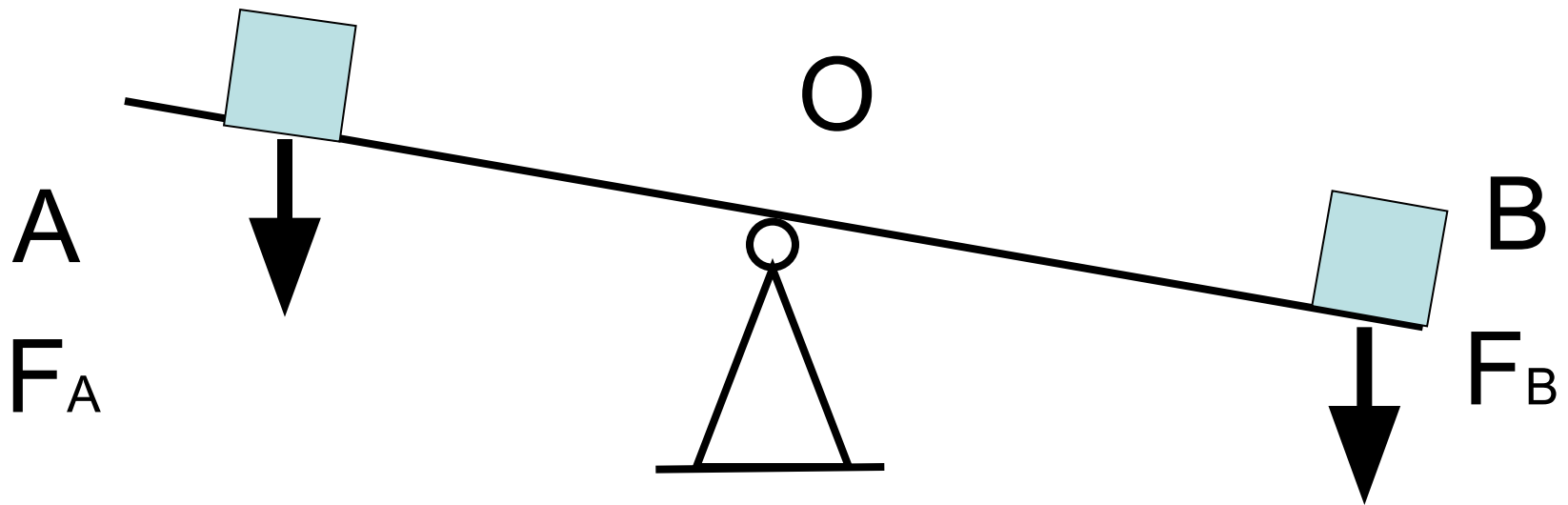
# Рычаг первого рода



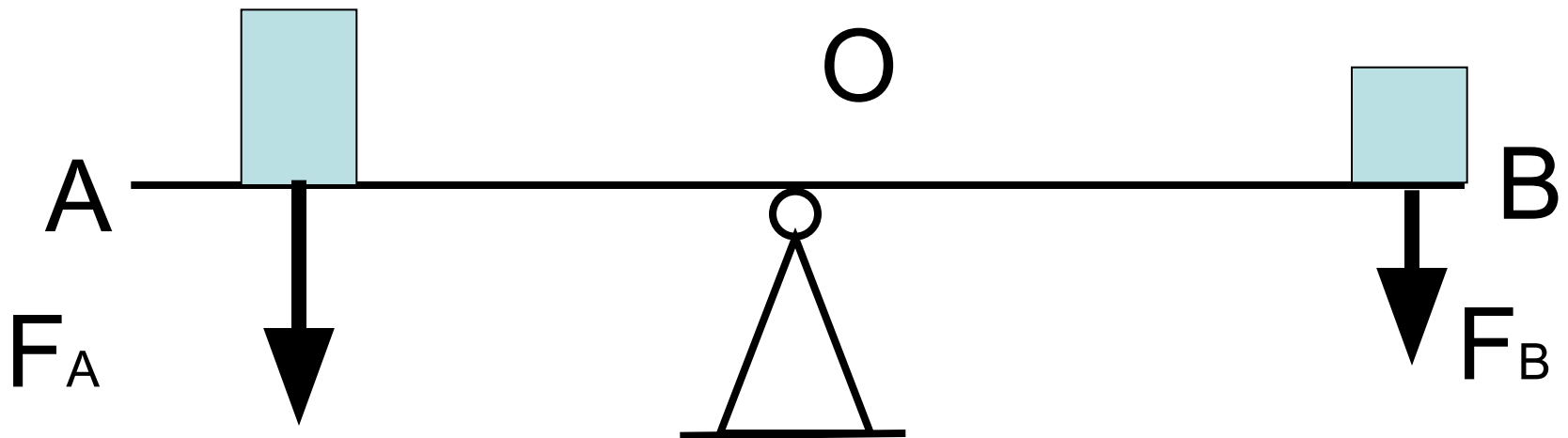
# Рычаг первого рода



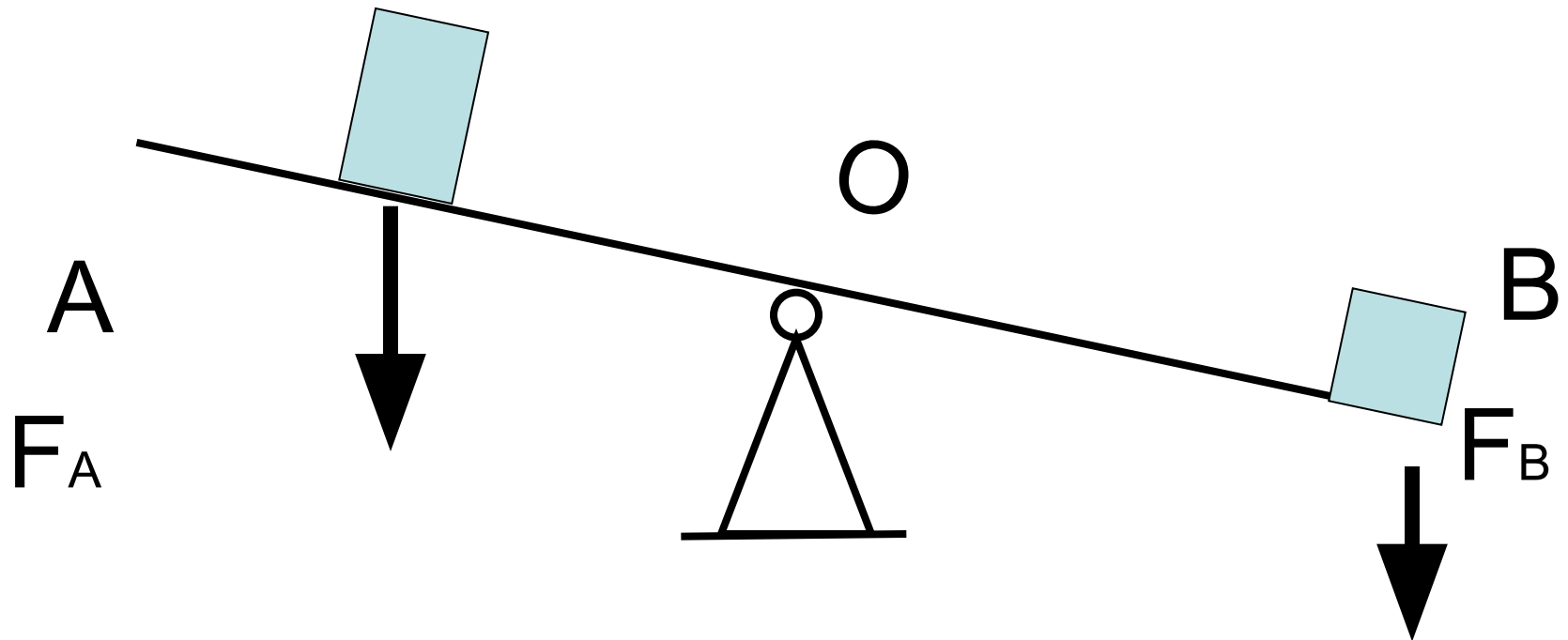
# Рычаг первого рода



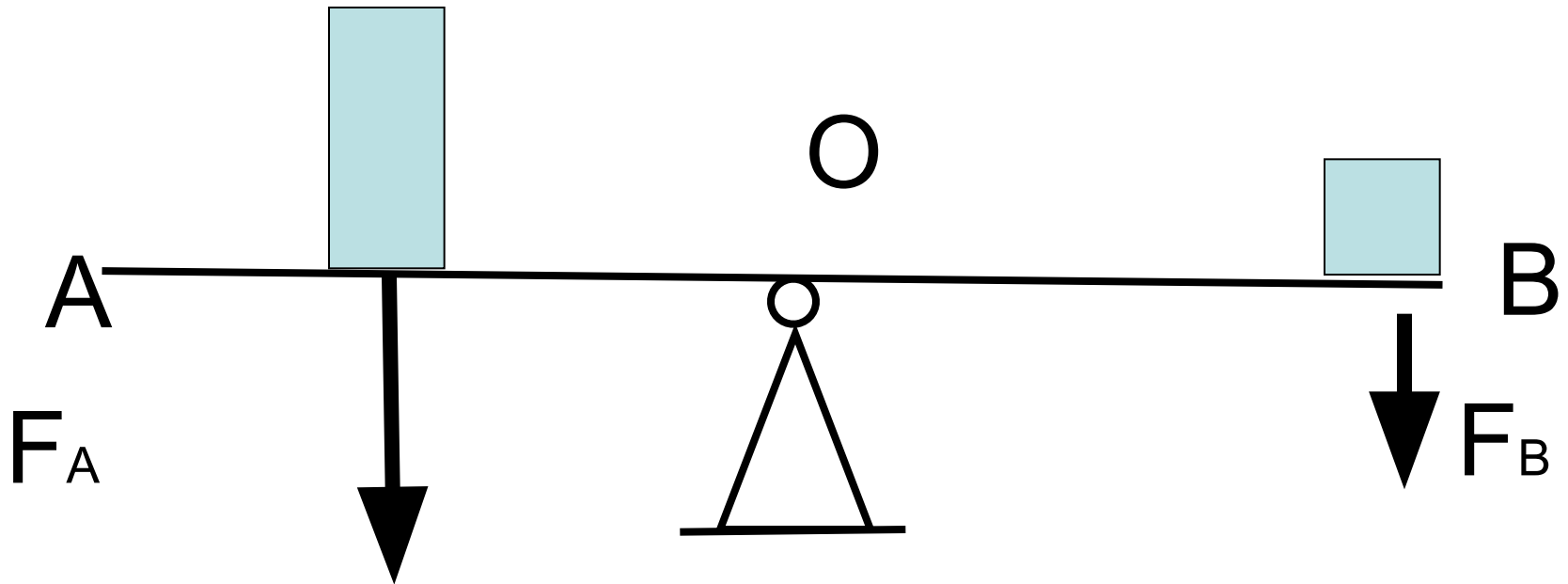
# Рычаг первого рода



# Рычаг первого рода

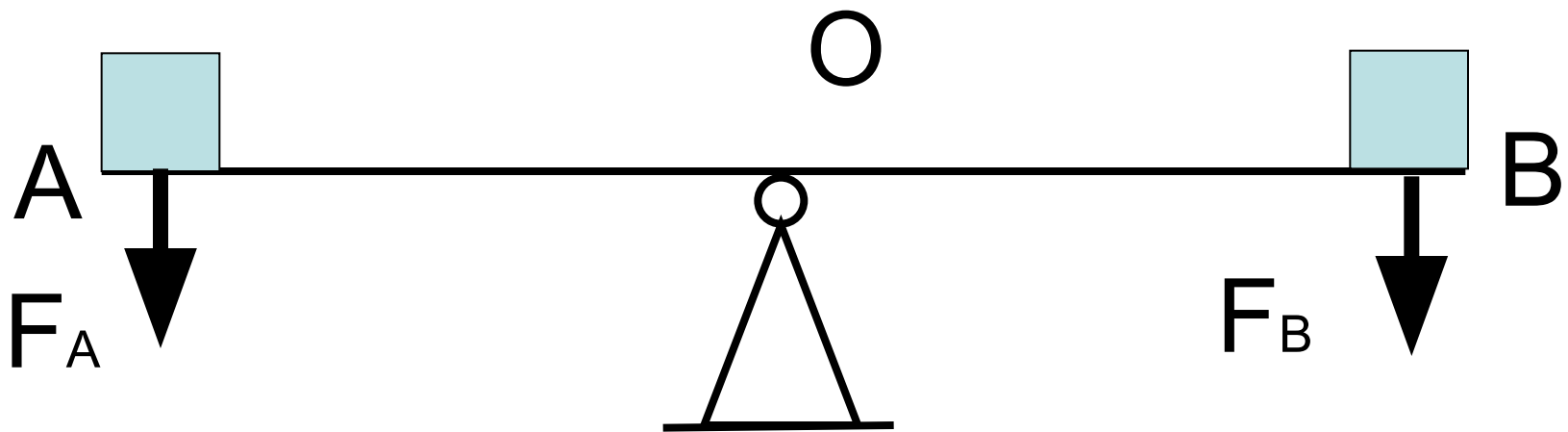


# Рычаг первого рода

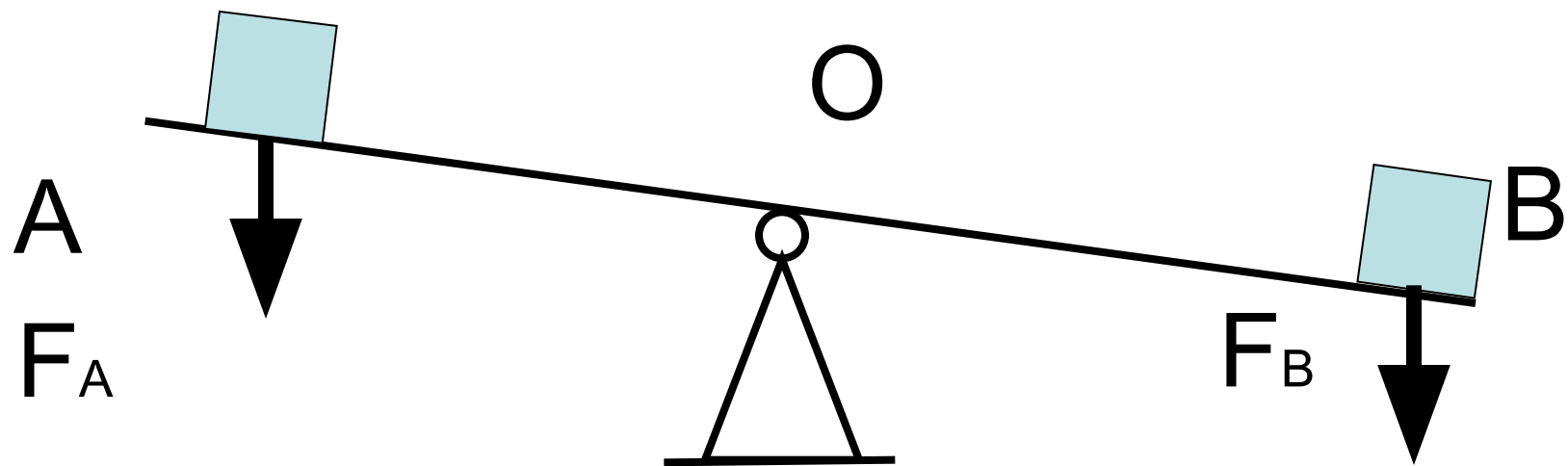




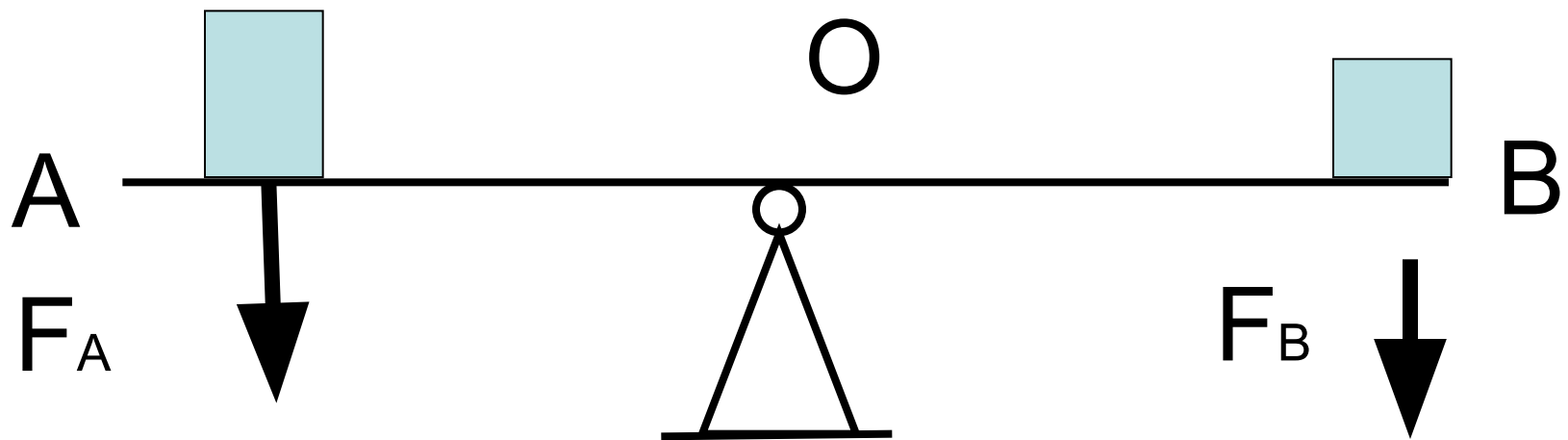
# Рычаг первого рода



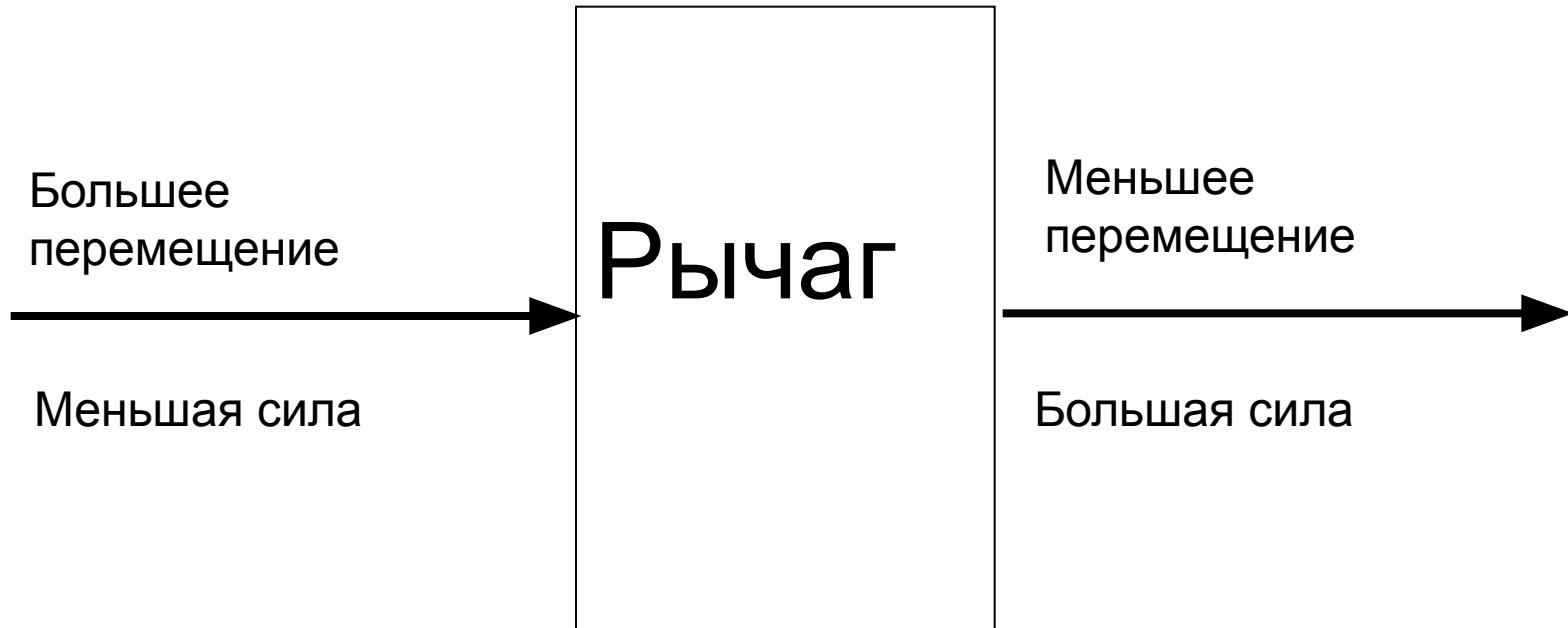
# Рычаг первого рода



# Рычаг первого рода



# Рычаг второго рода



# Рычаг второго рода

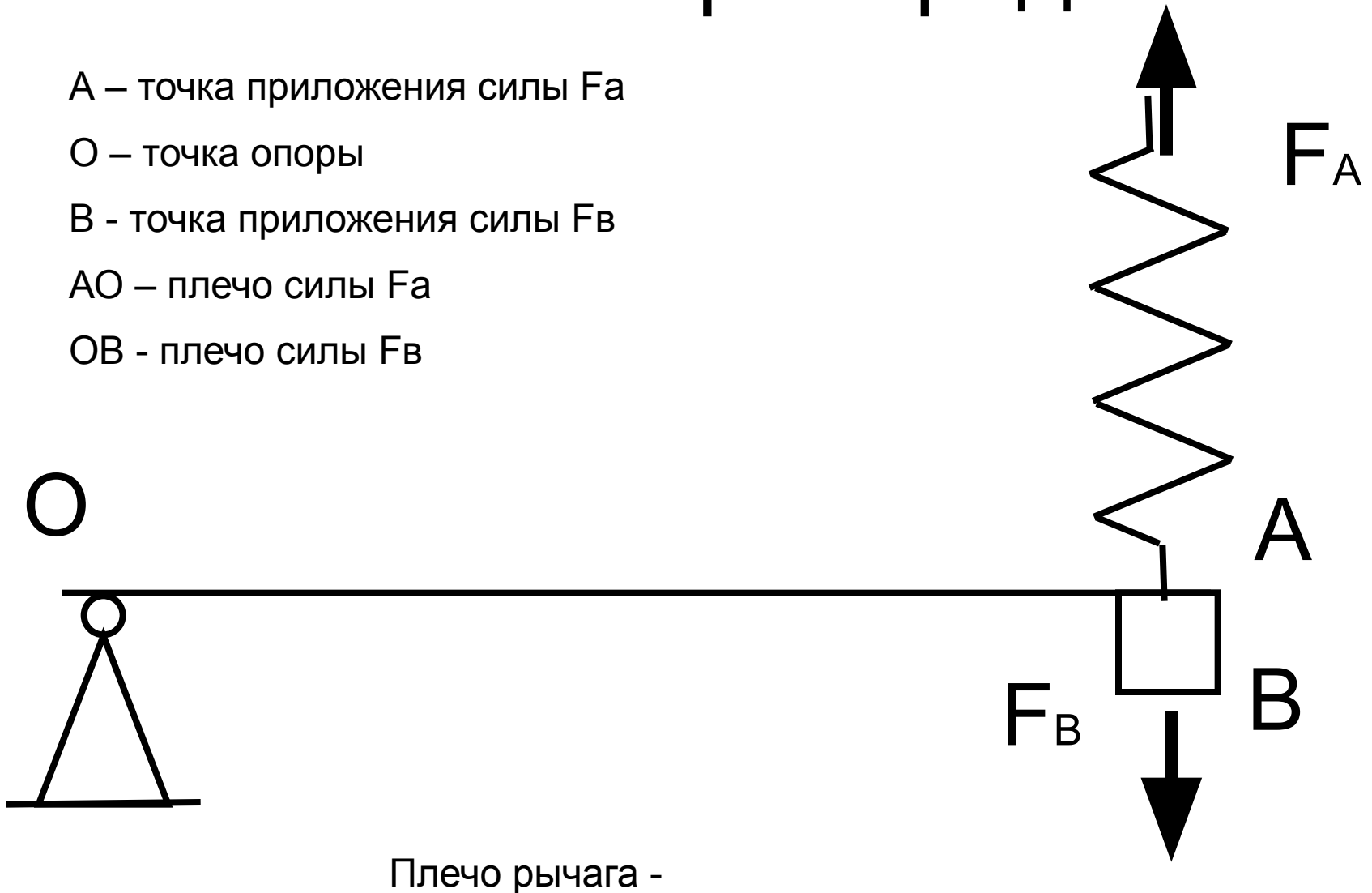
A – точка приложения силы  $F_A$

O – точка опоры

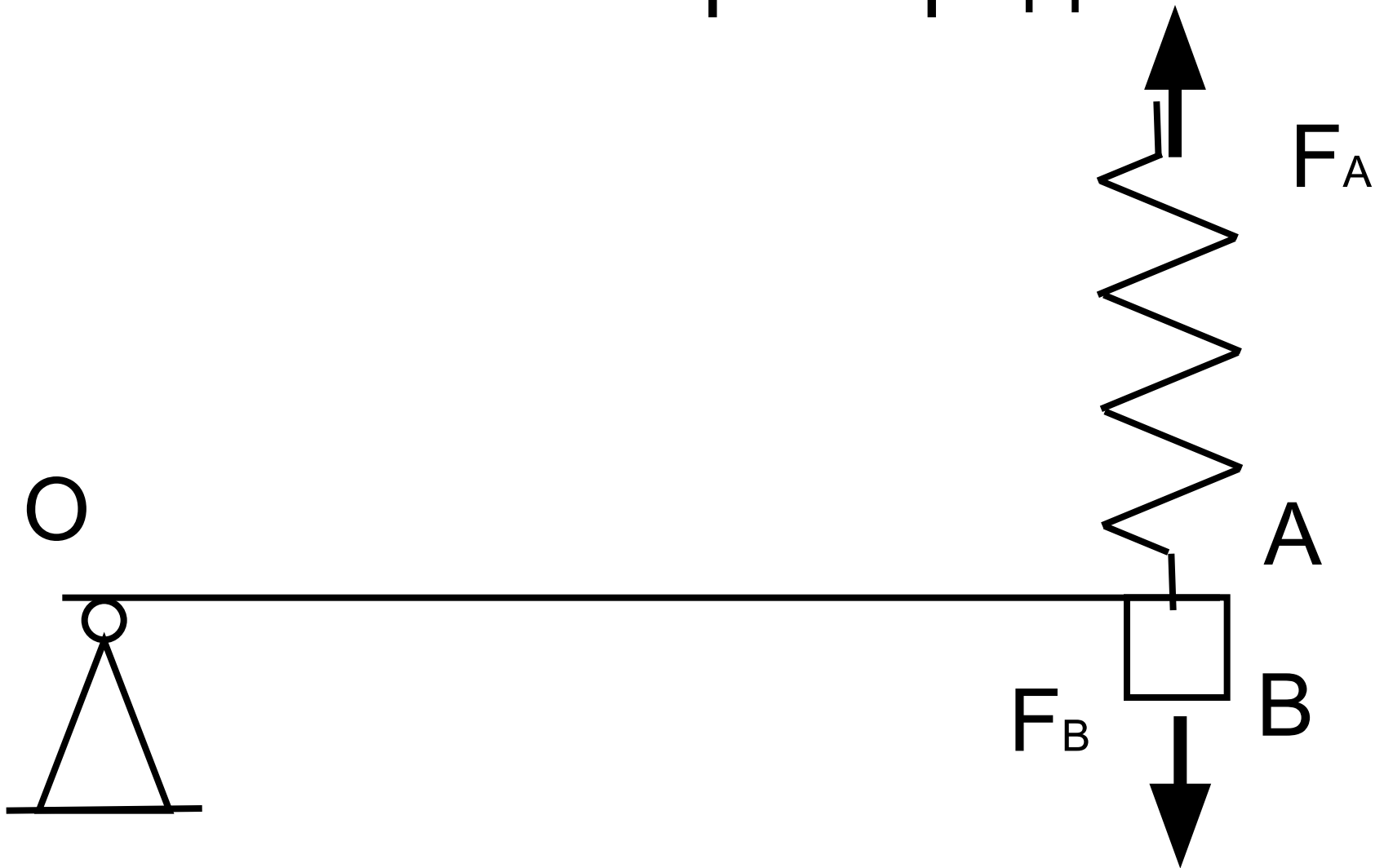
B - точка приложения силы  $F_B$

AO – плечо силы  $F_A$

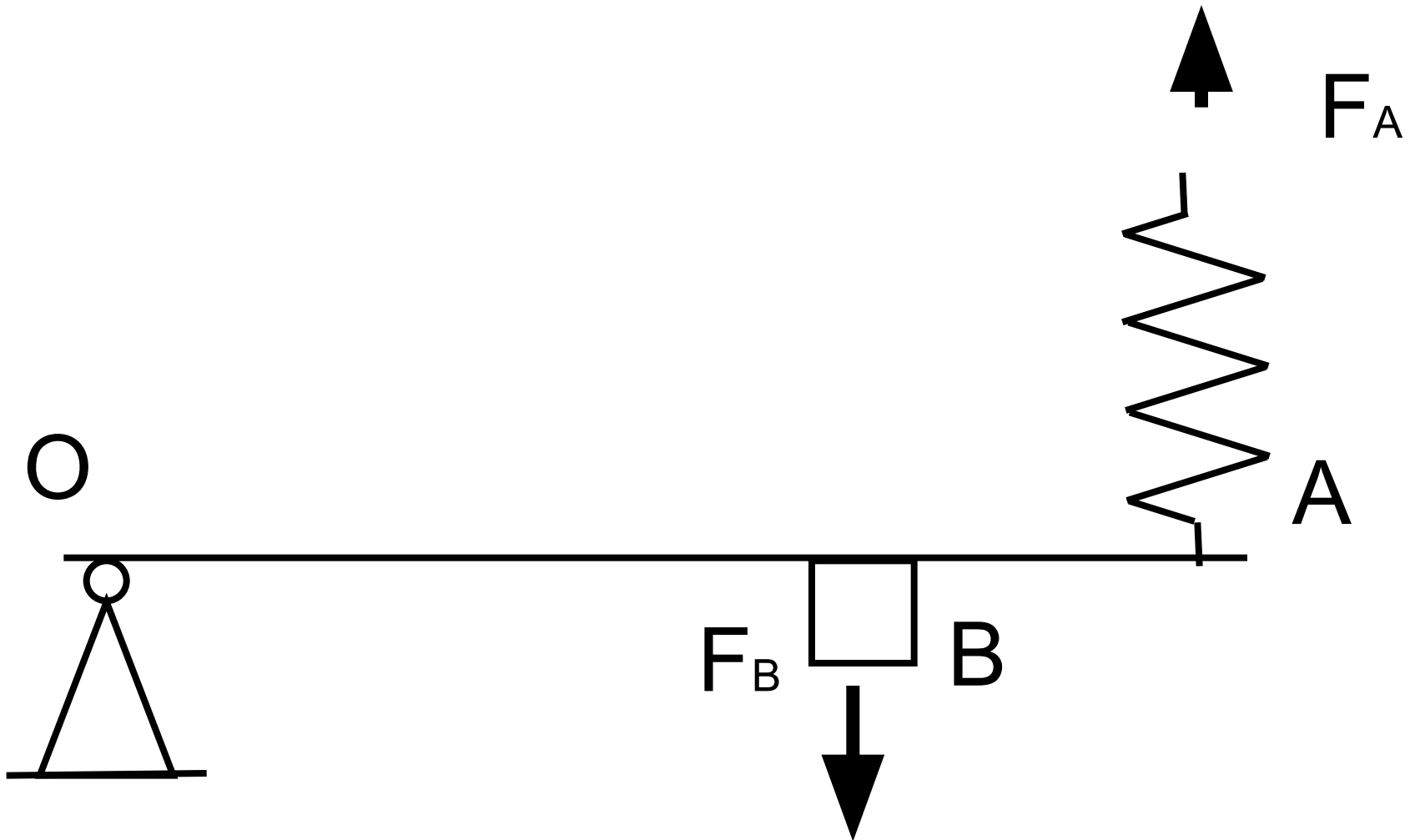
OB - плечо силы  $F_B$



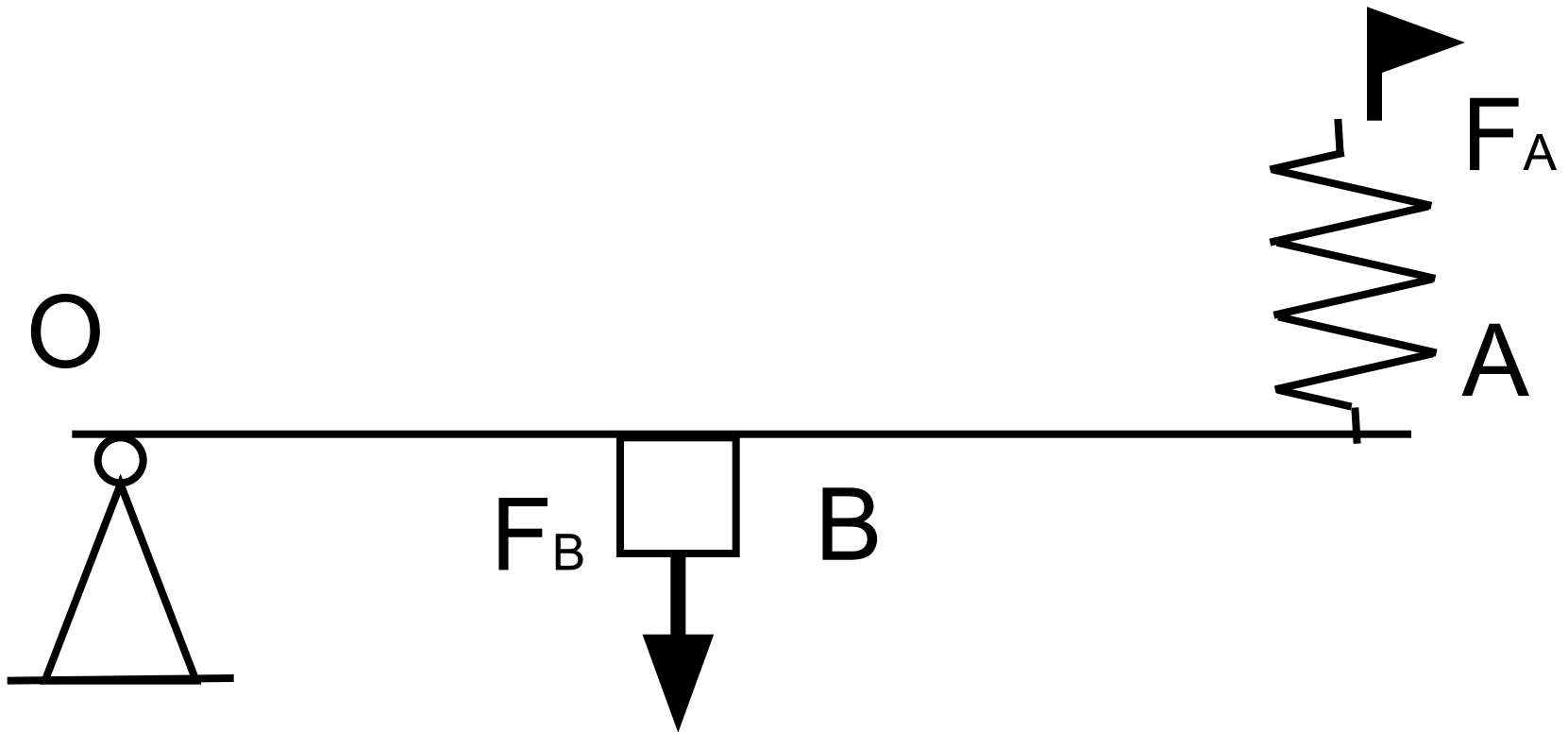
# Рычаг второго рода



# Рычаг второго рода

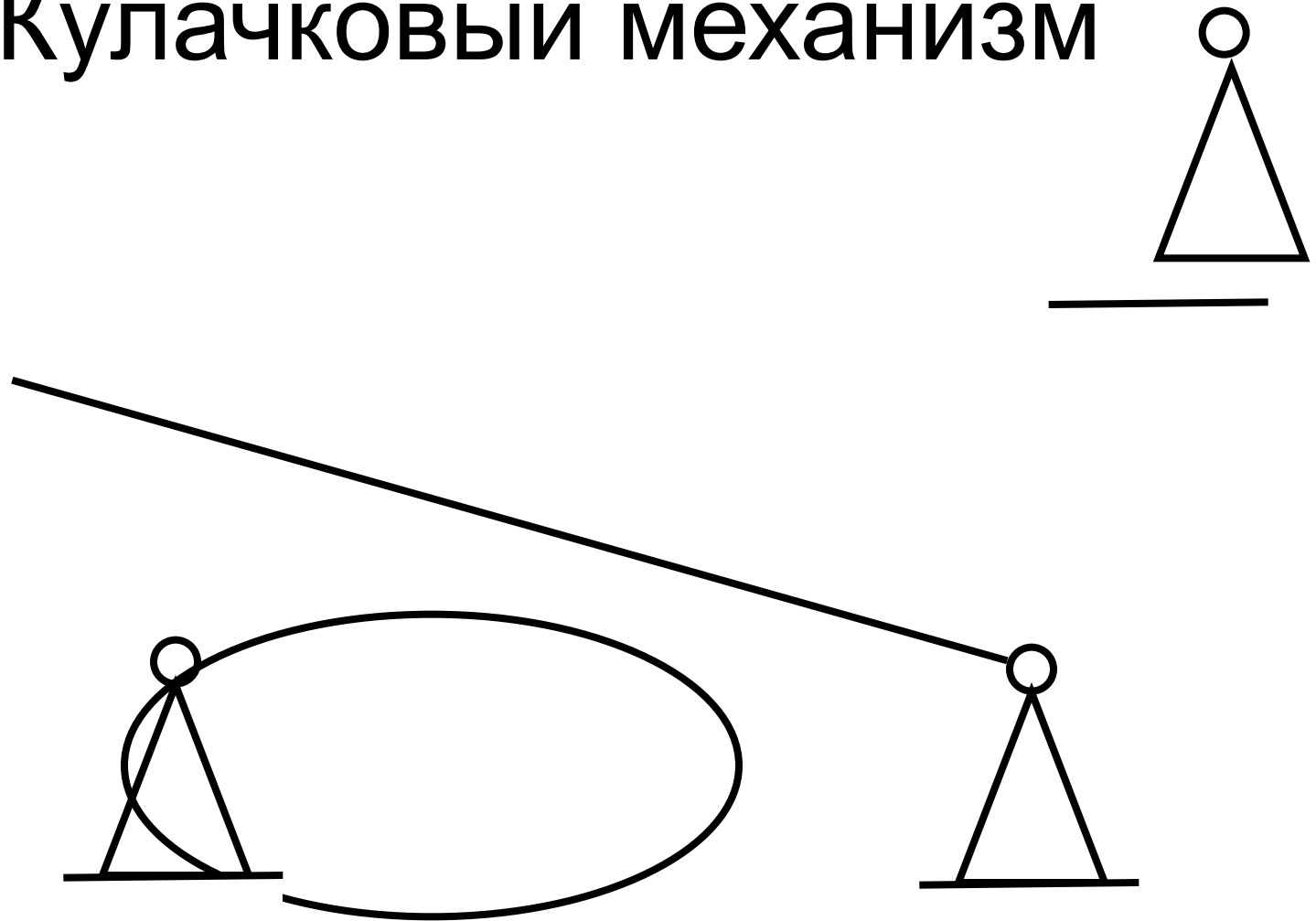


# Рычаг второго рода

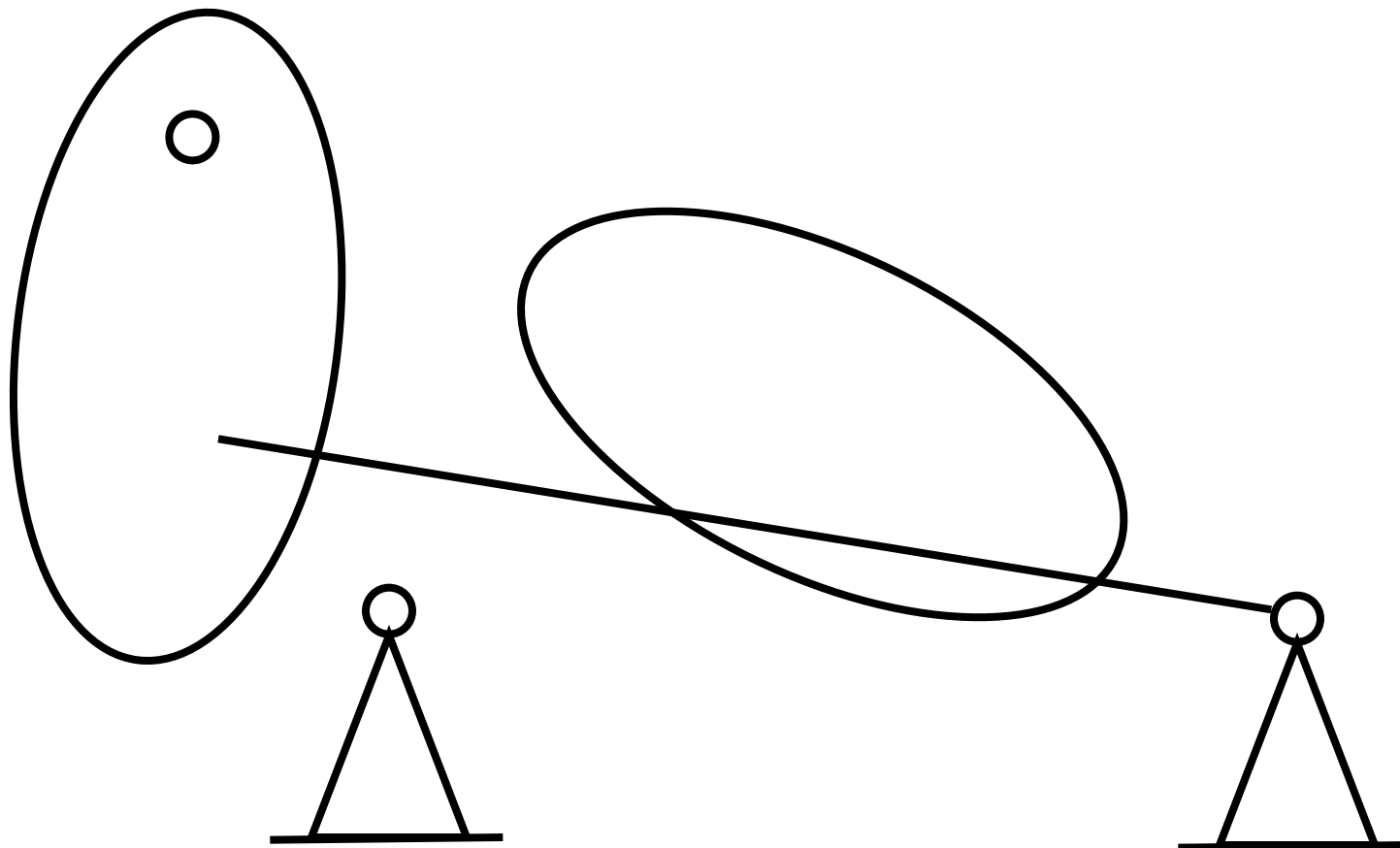




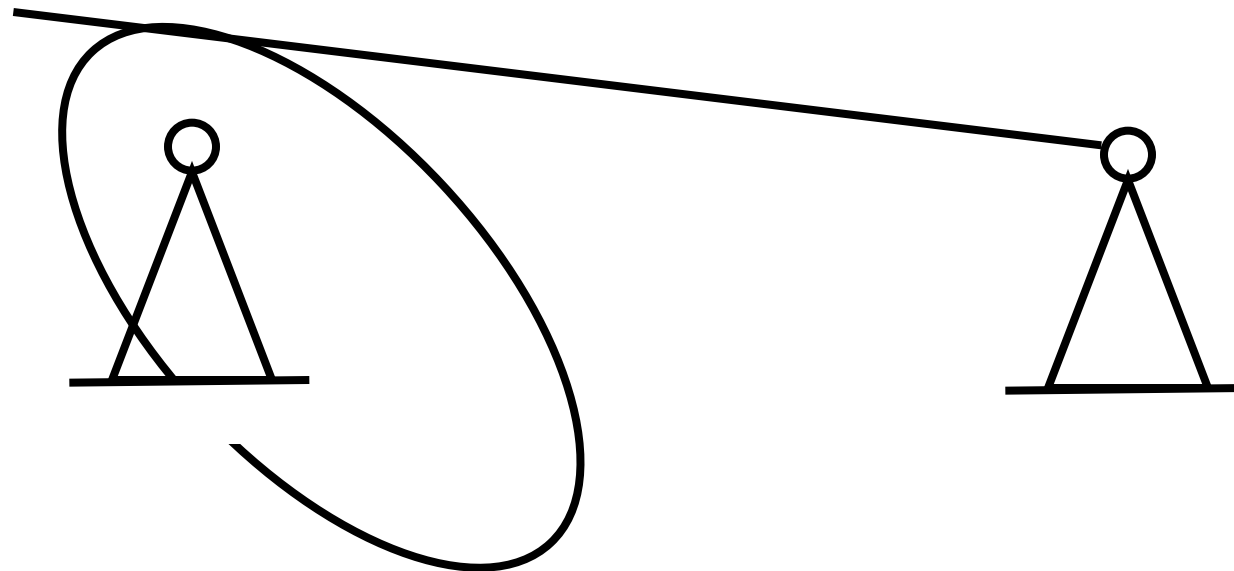
# Кулачковый механизм



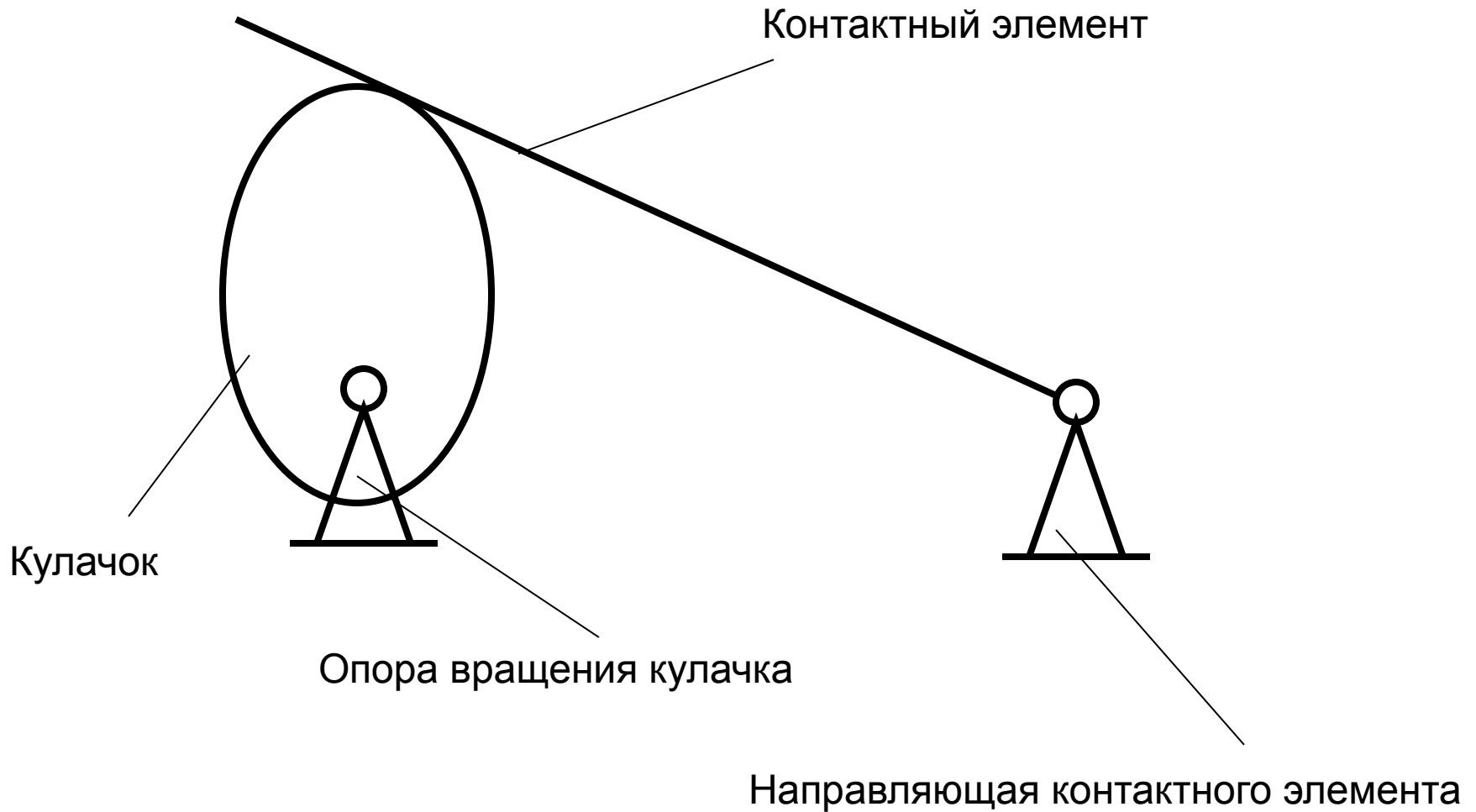
# Кулачковый механизм



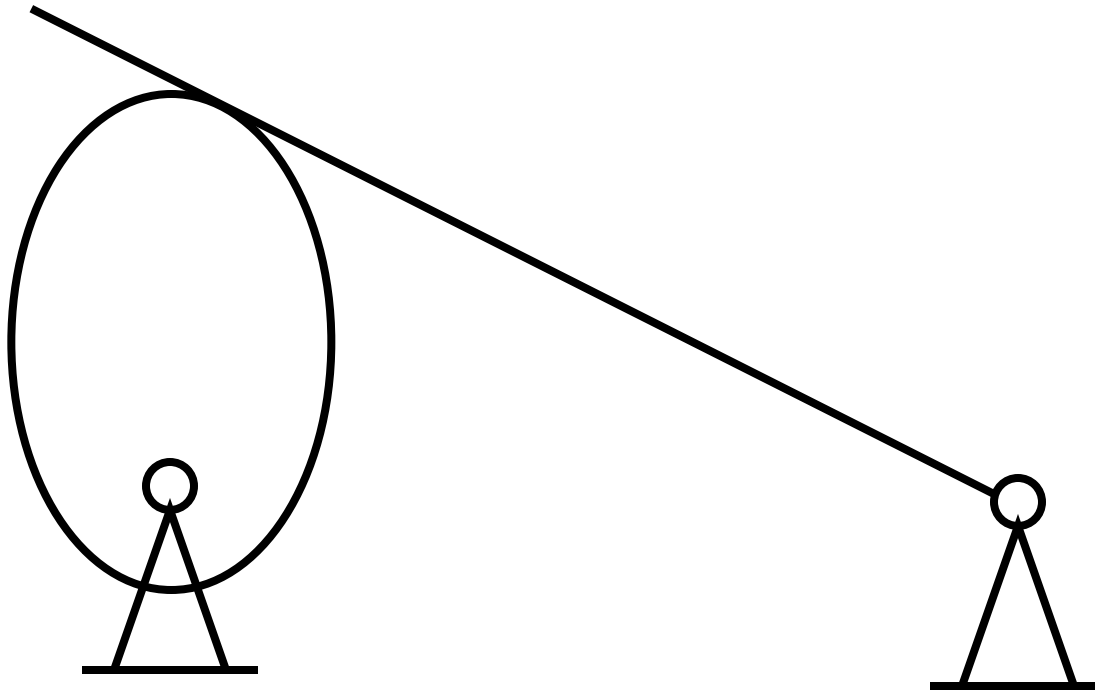
# Кулачковый механизм



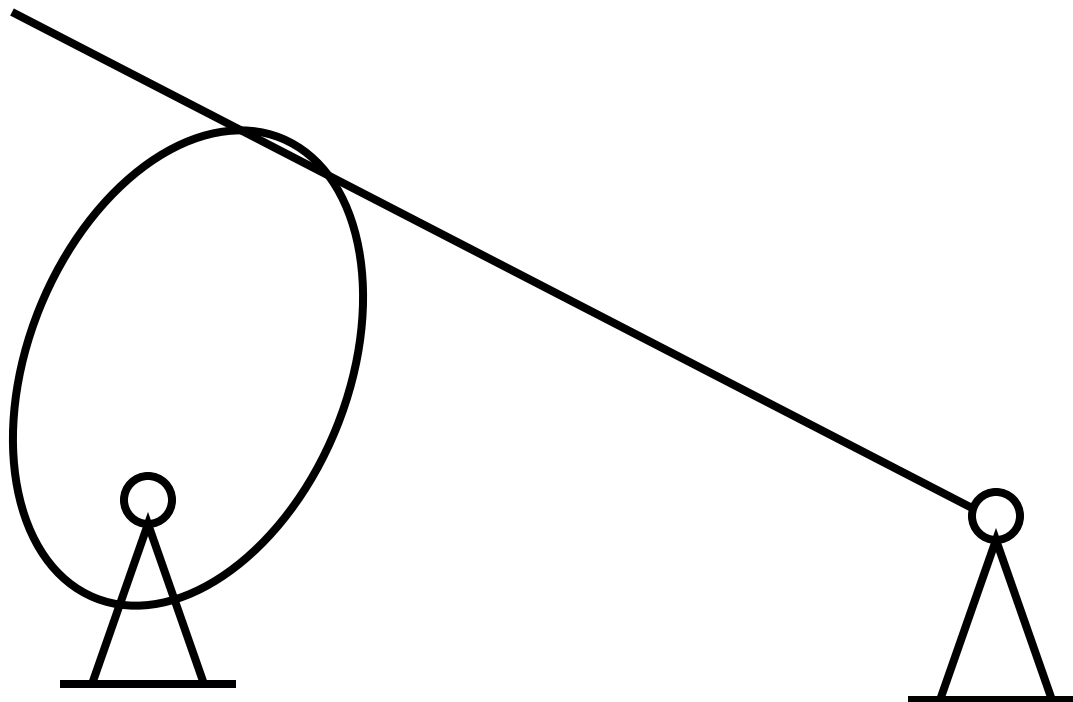
# Кулачковый механизм



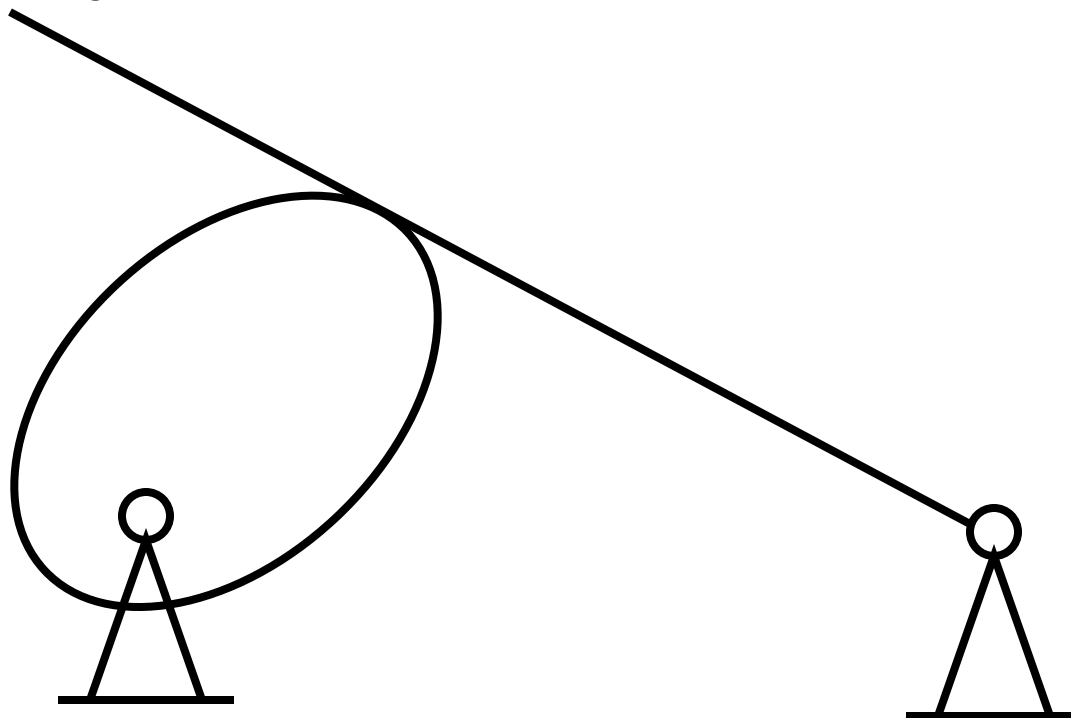
# Кулачковый механизм

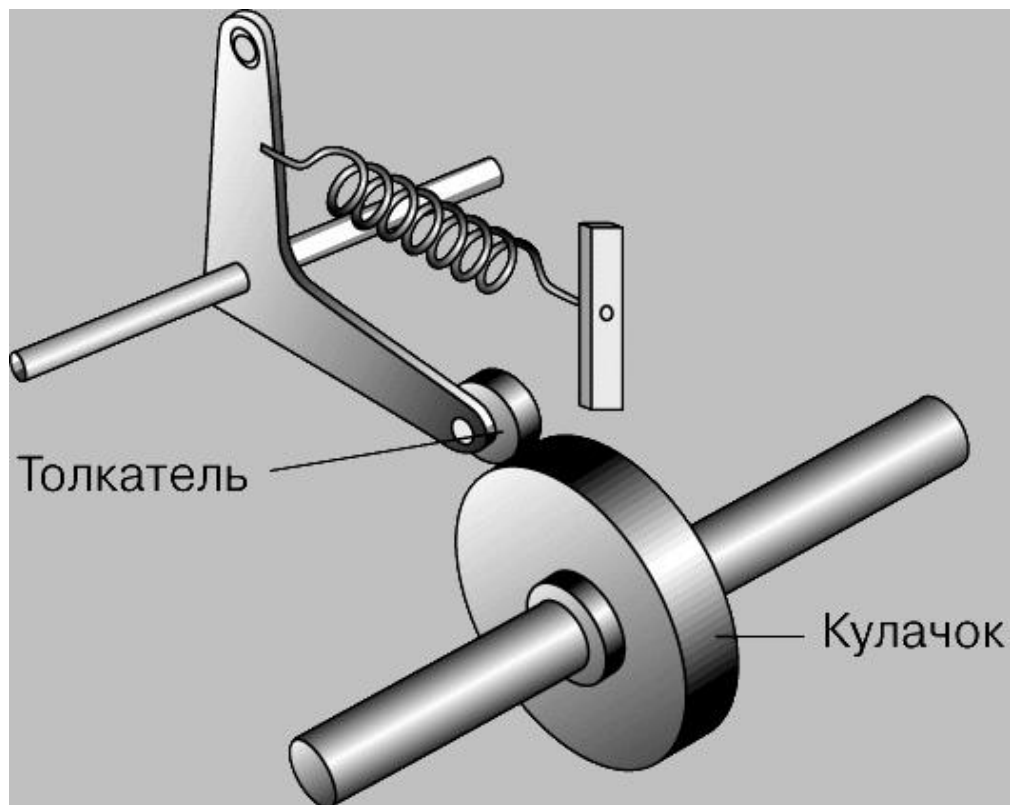


# Кулачковый механизм



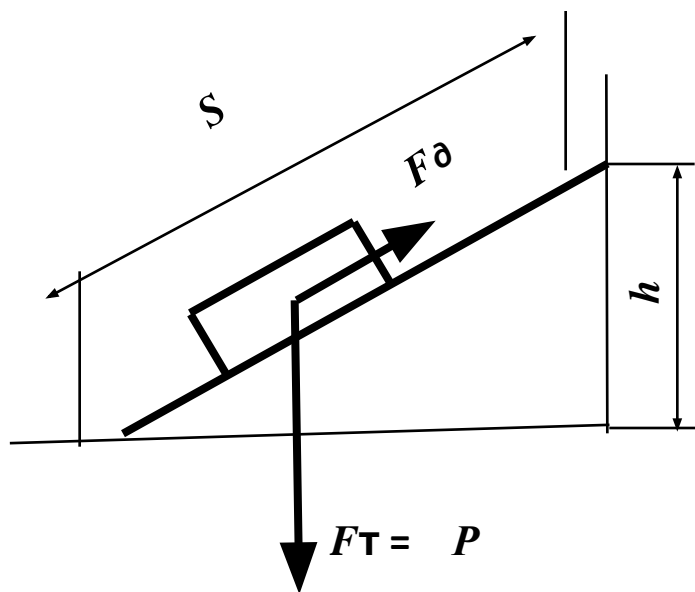
# Кулачковый механизм







# Наклонная плоскость



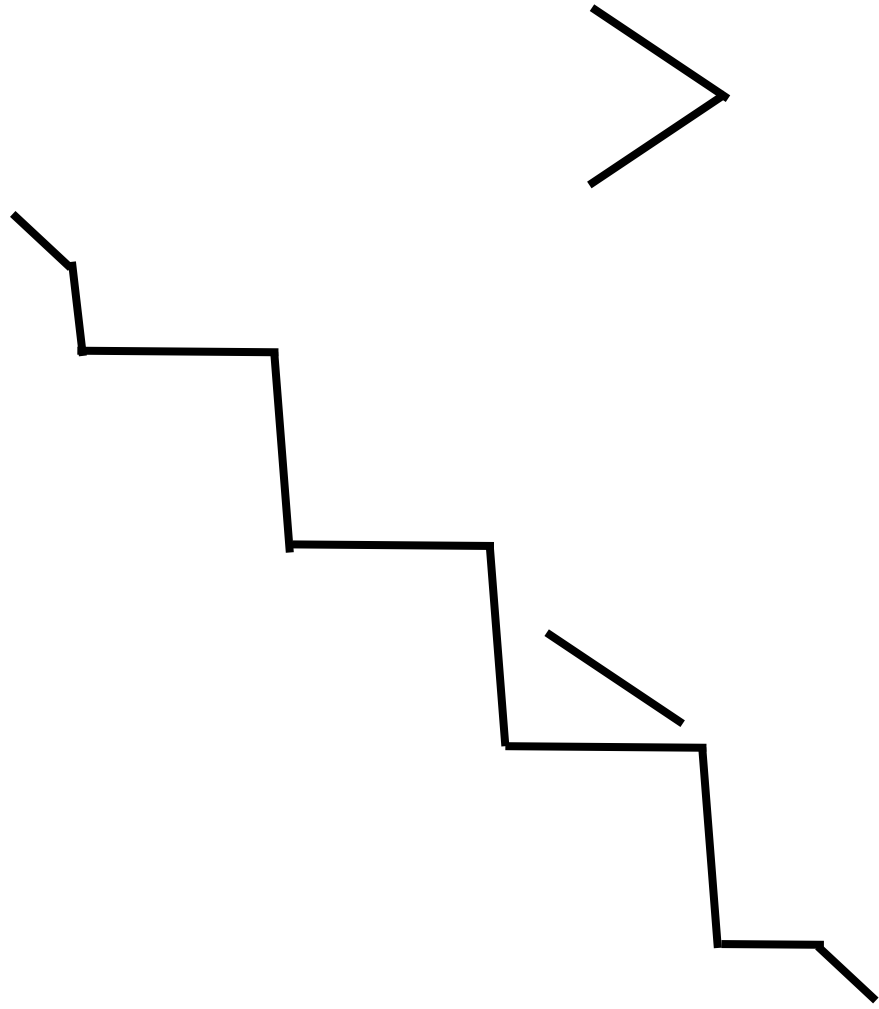
*$S$  – длина наклонной плоскости*

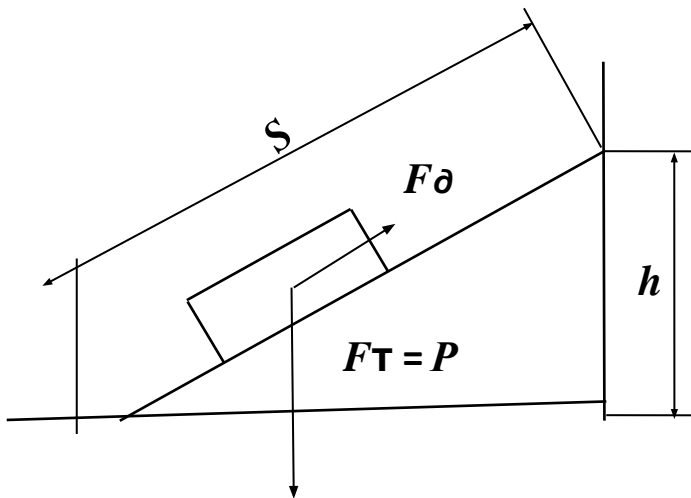
*$F_{\partial}$  -*

*$h$*

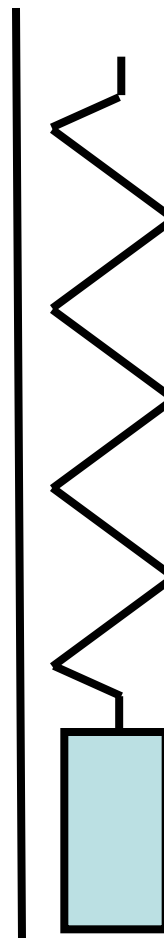
*$P$*

*$F_T =$*

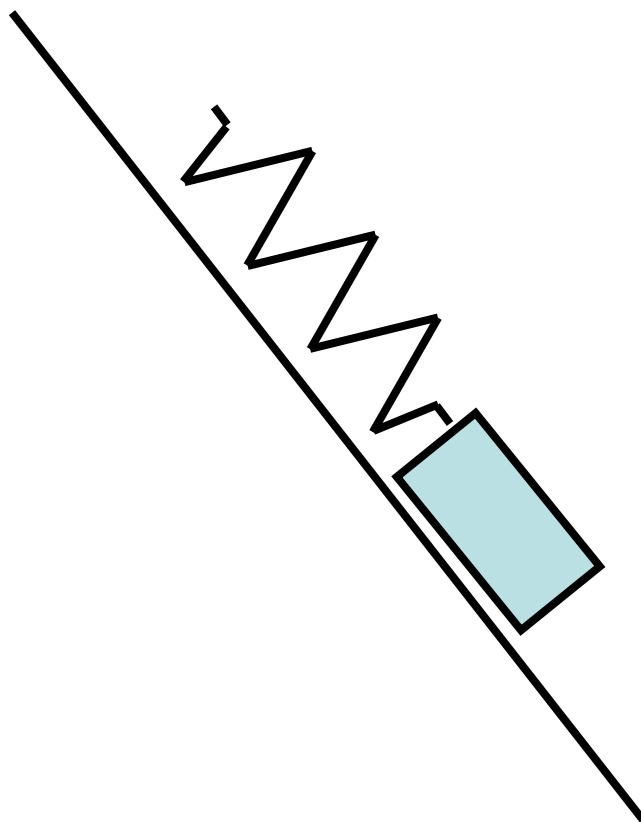




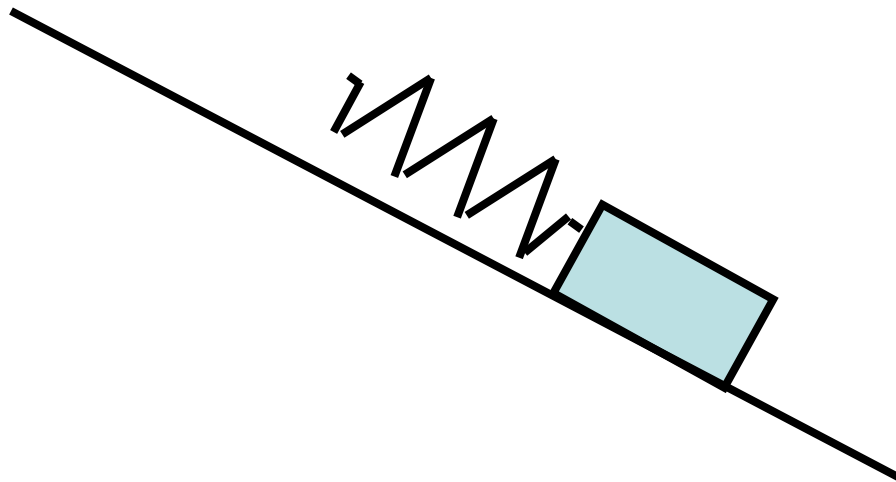
# Наклонная плоскость



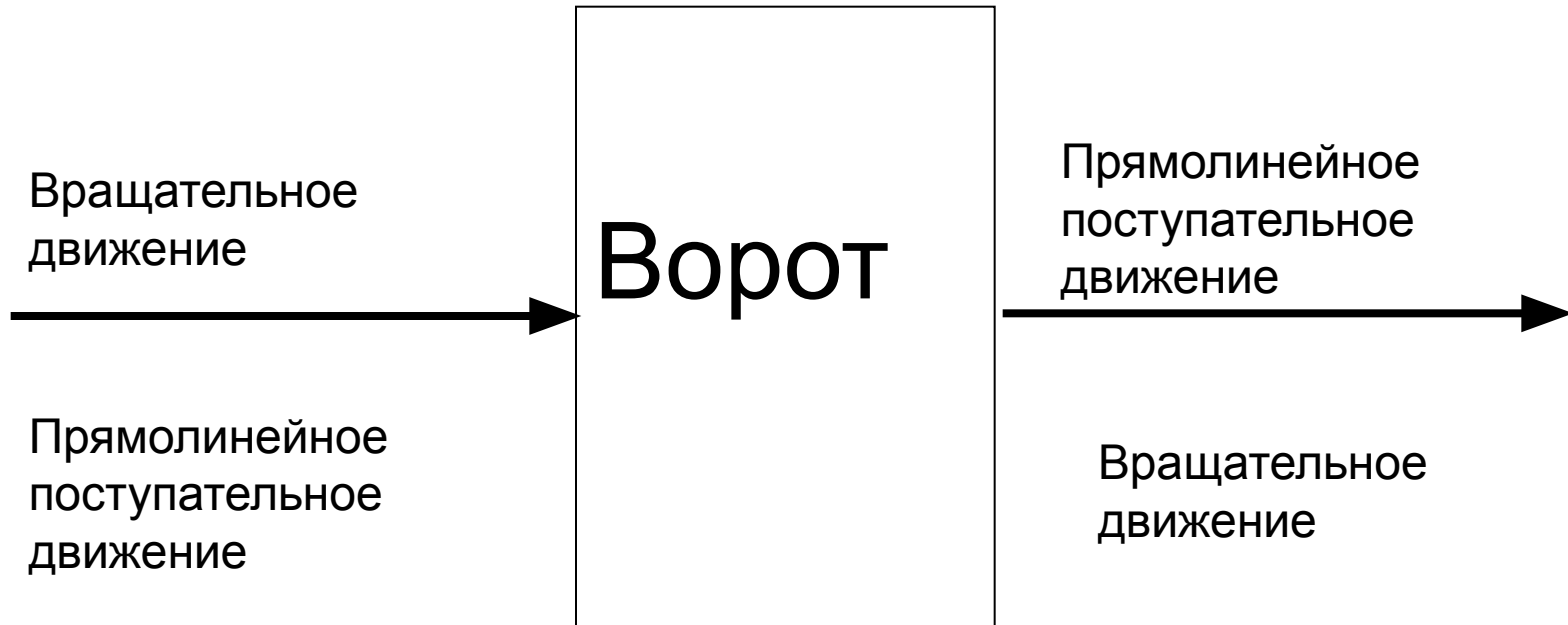
# Наклонная плоскость



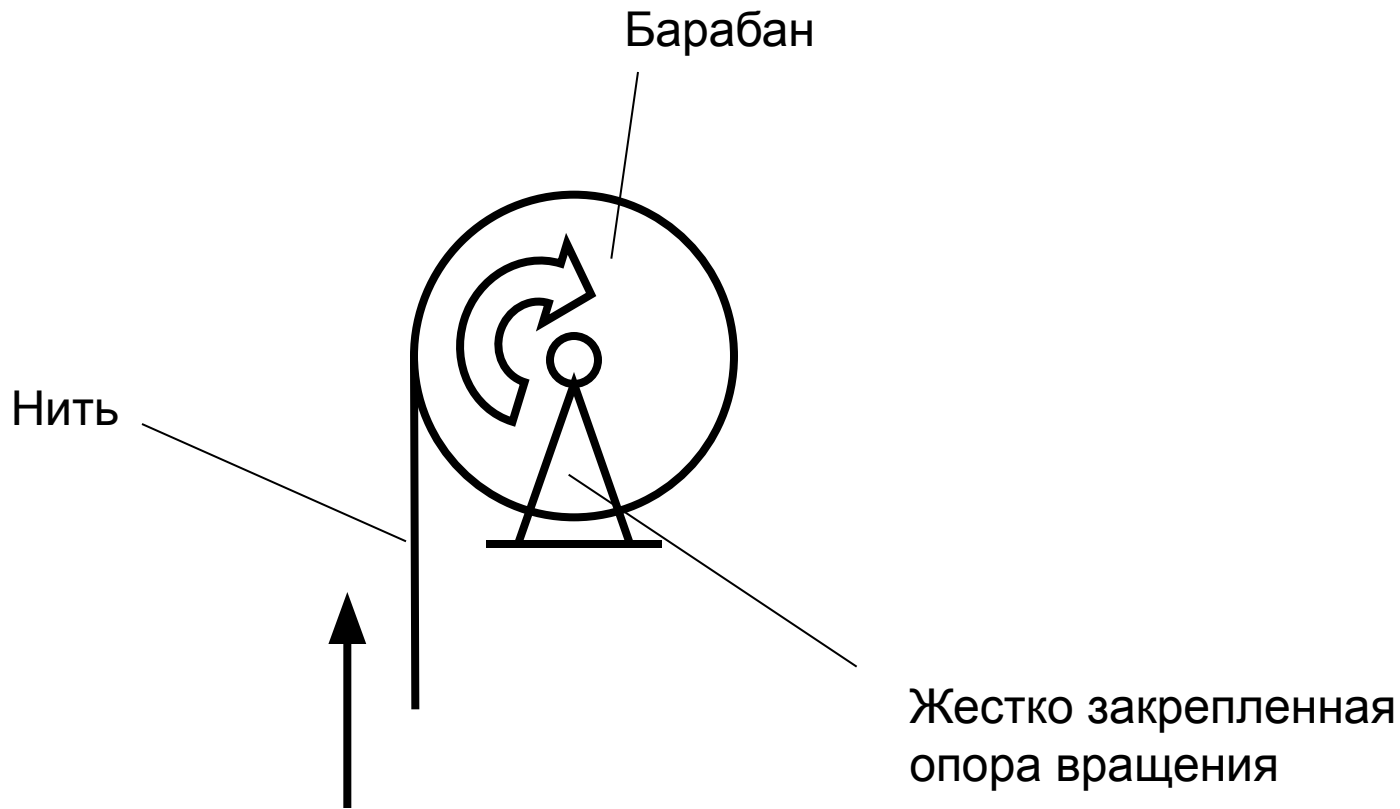
# Наклонная плоскость



# Ворот

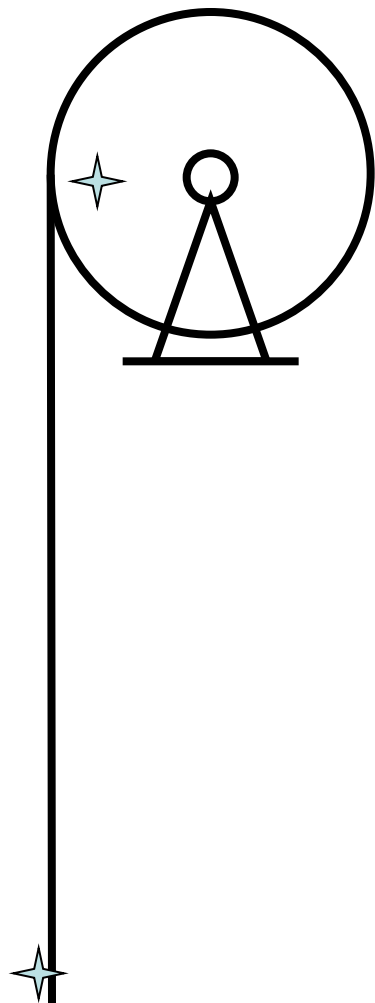


# Ворот

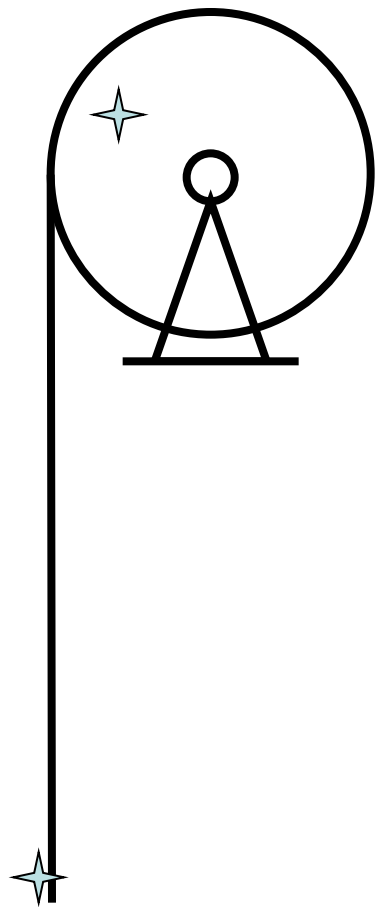




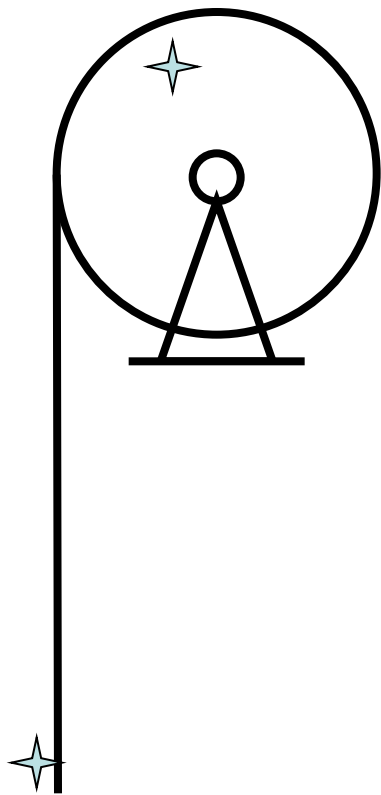
# Ворот



# Ворот

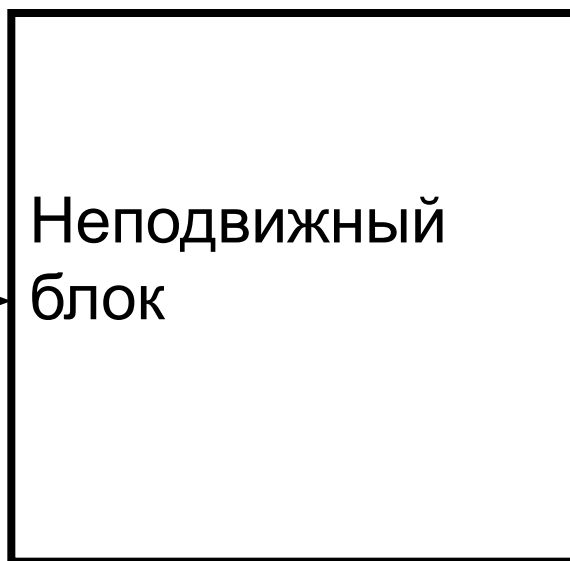


# Ворот



# Неподвижный блок

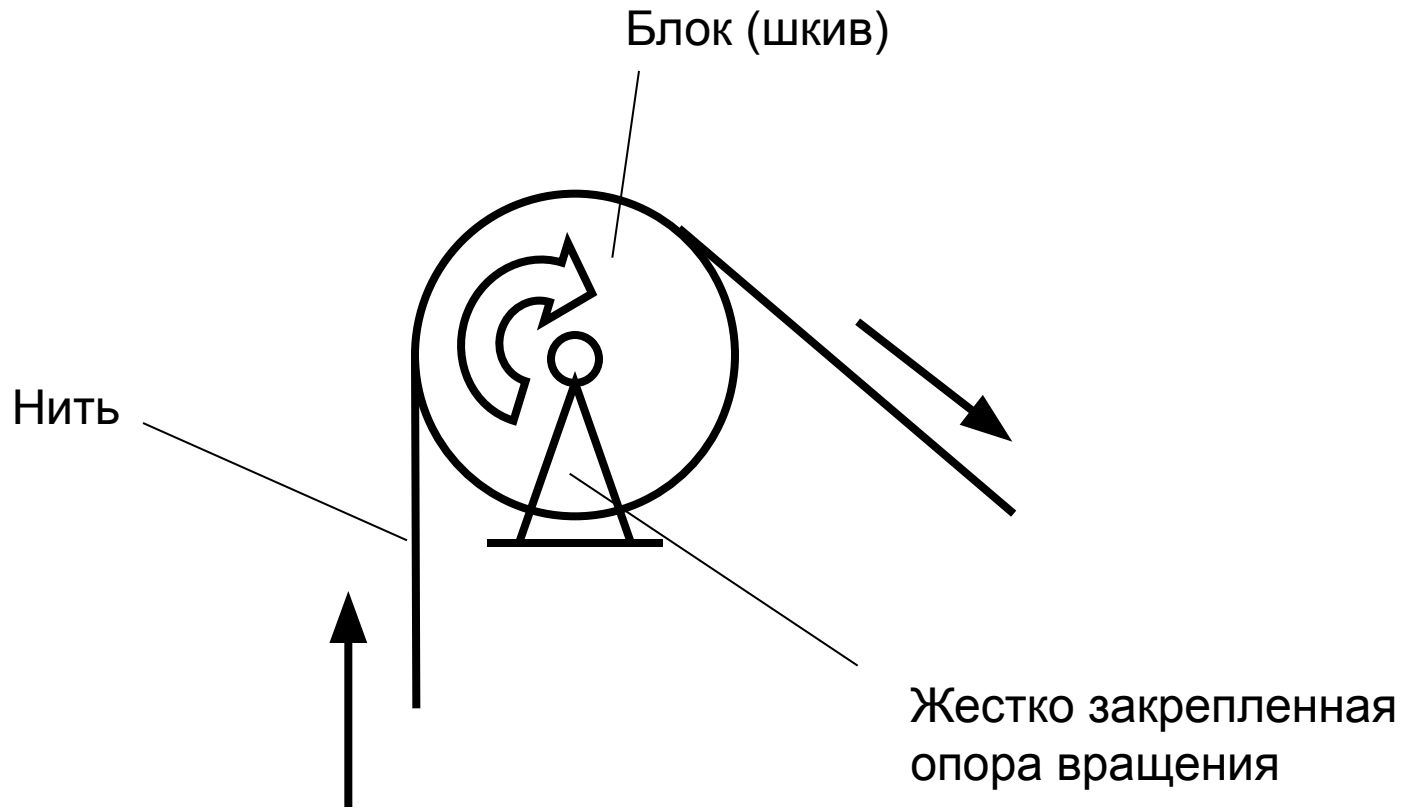
Прямолинейное  
поступательное  
движение  
произвольного  
направления



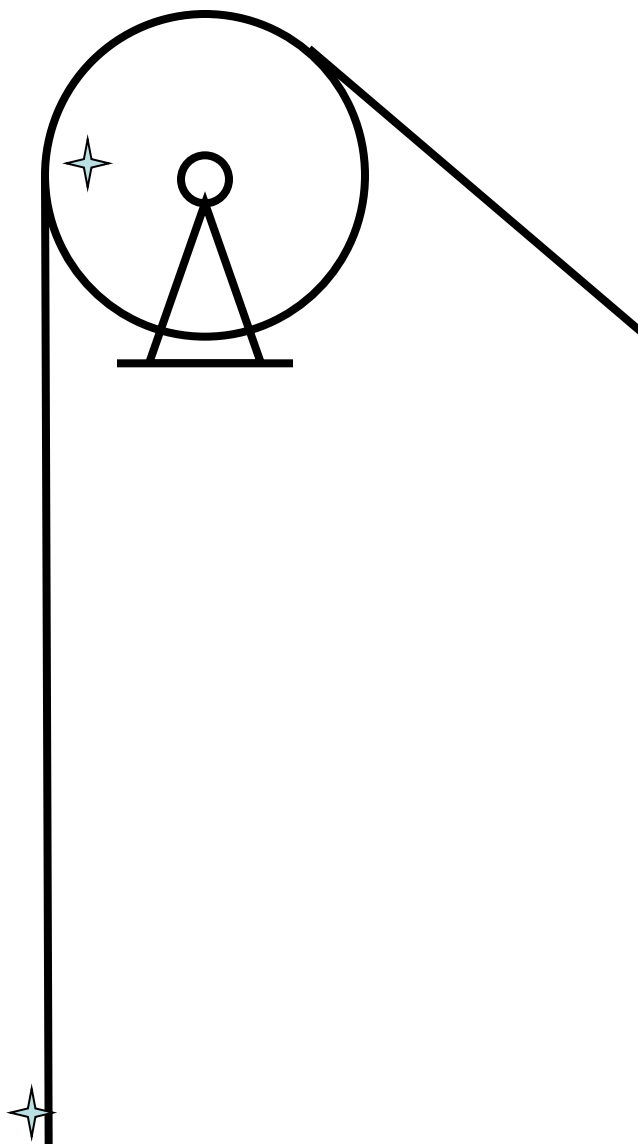
Прямолинейное  
поступательное  
движение заданного  
направления



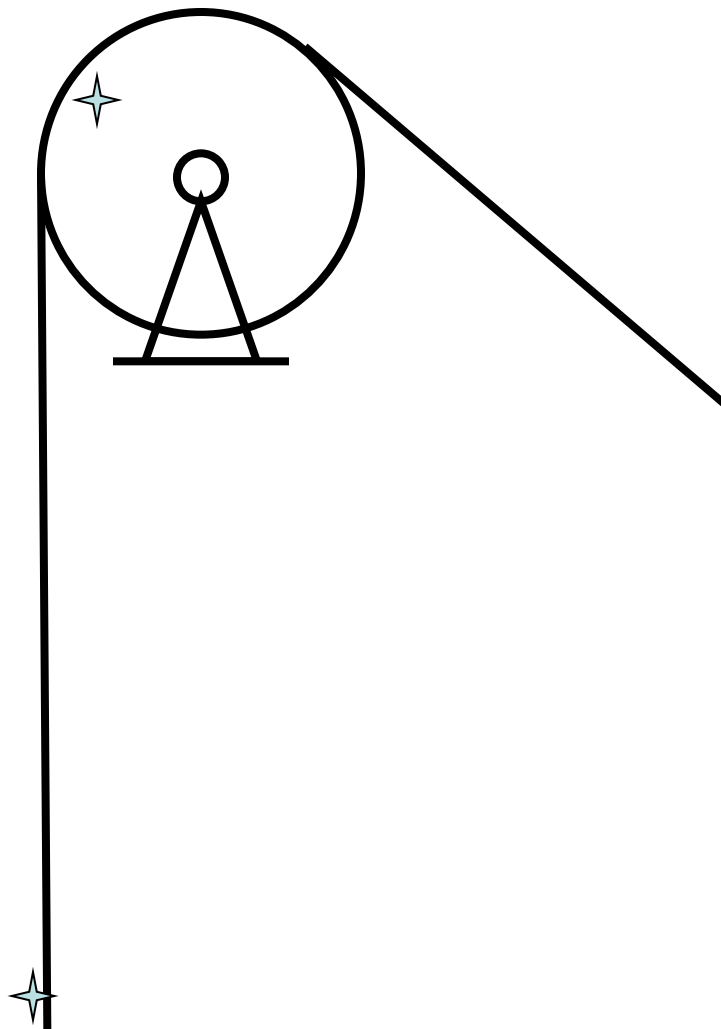
# Неподвижный блок



# Неподвижный блок



# Неподвижный блок

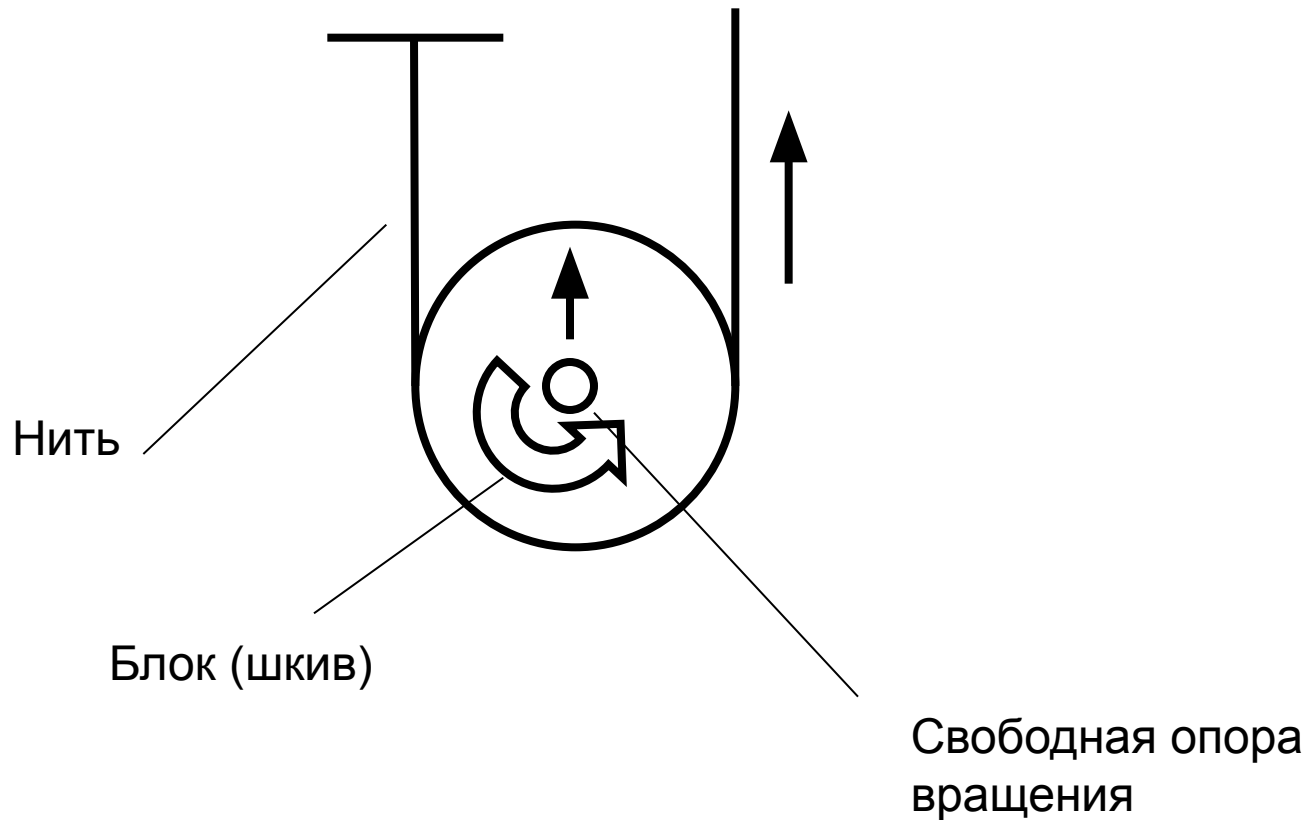


# Подвижный блок

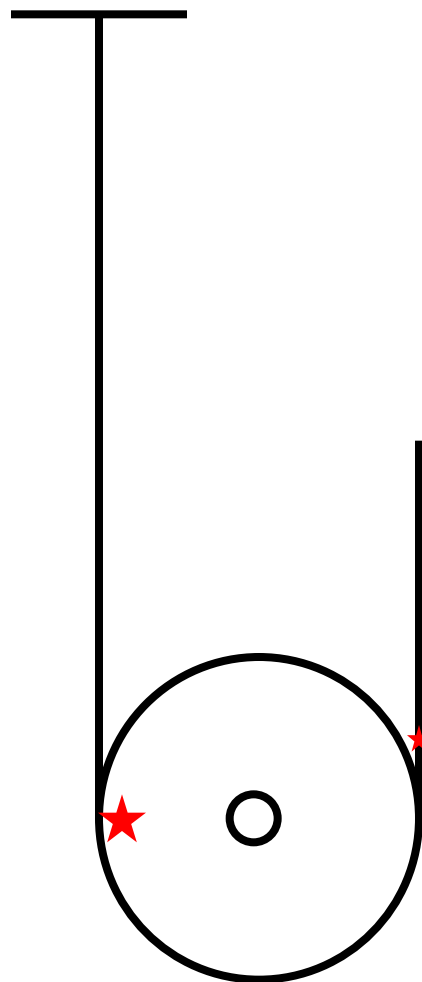




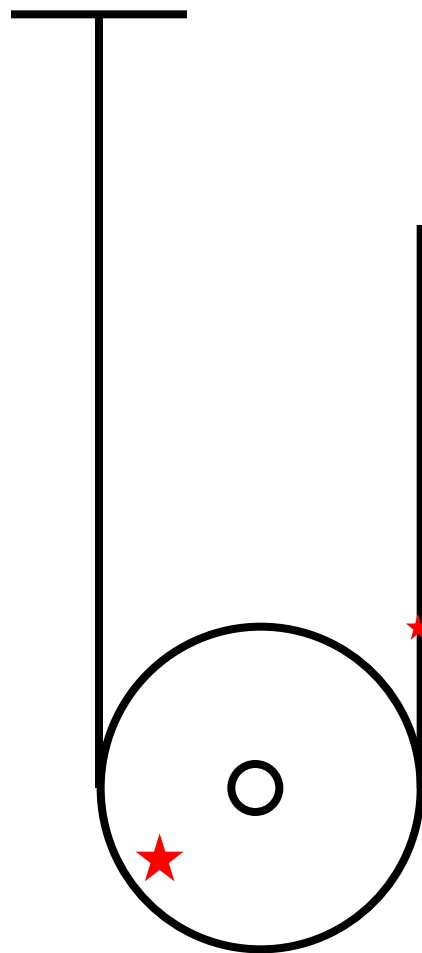
# Подвижный блок



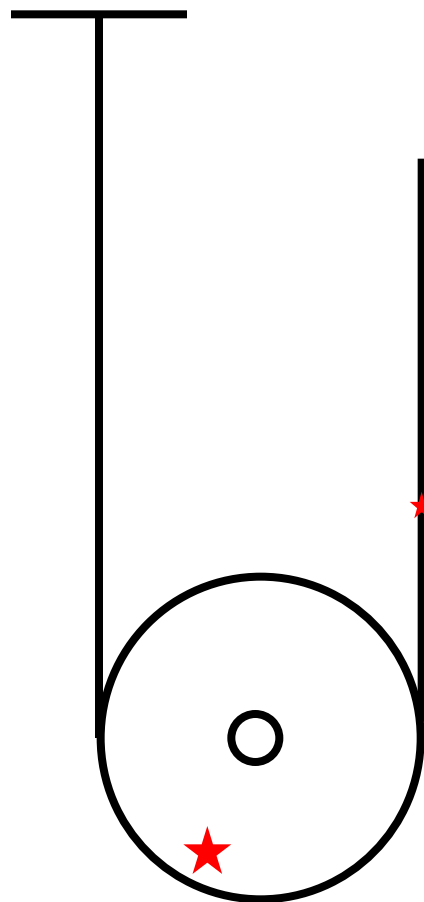
# Подвижный блок



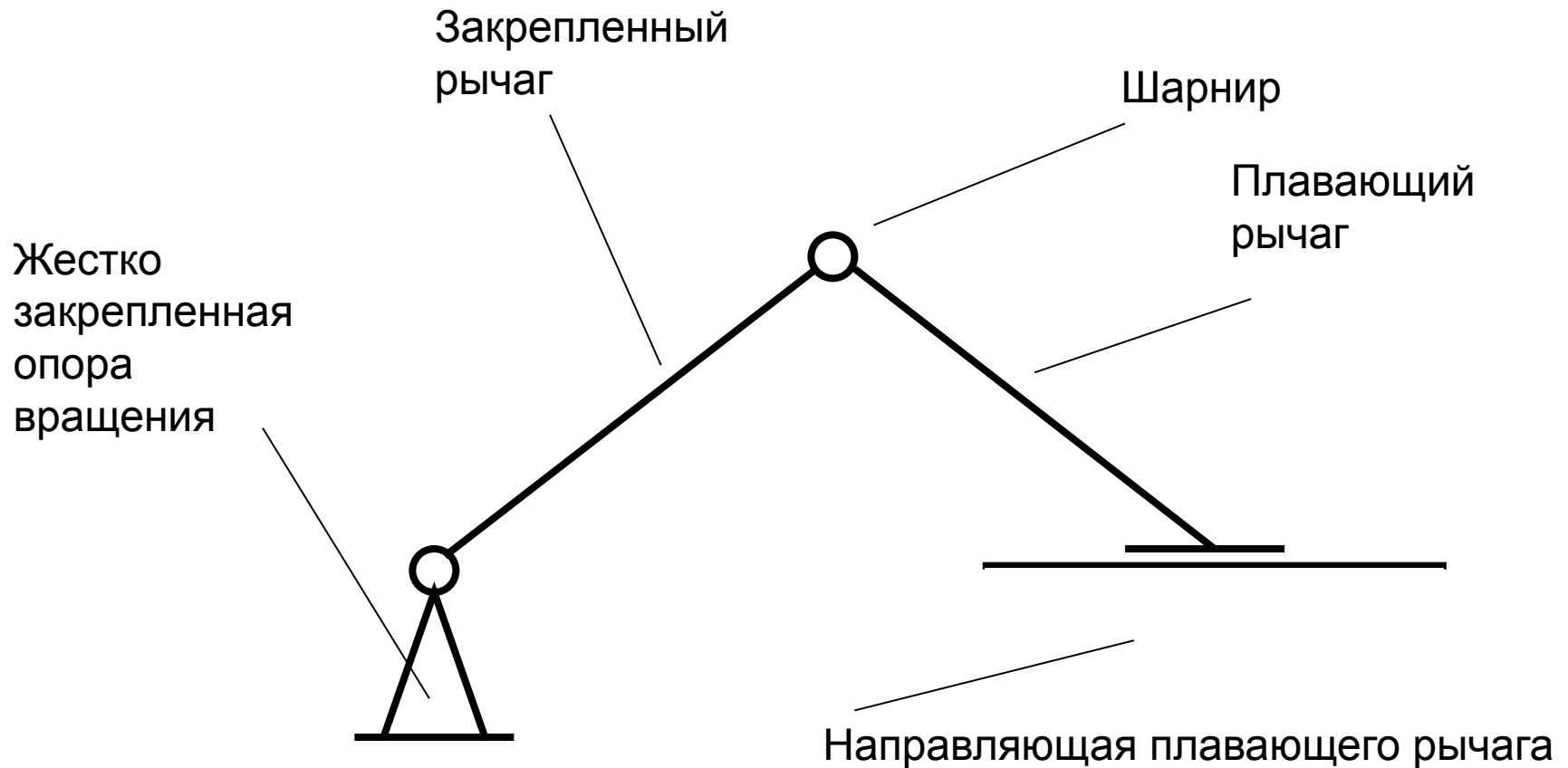
# Подвижный блок



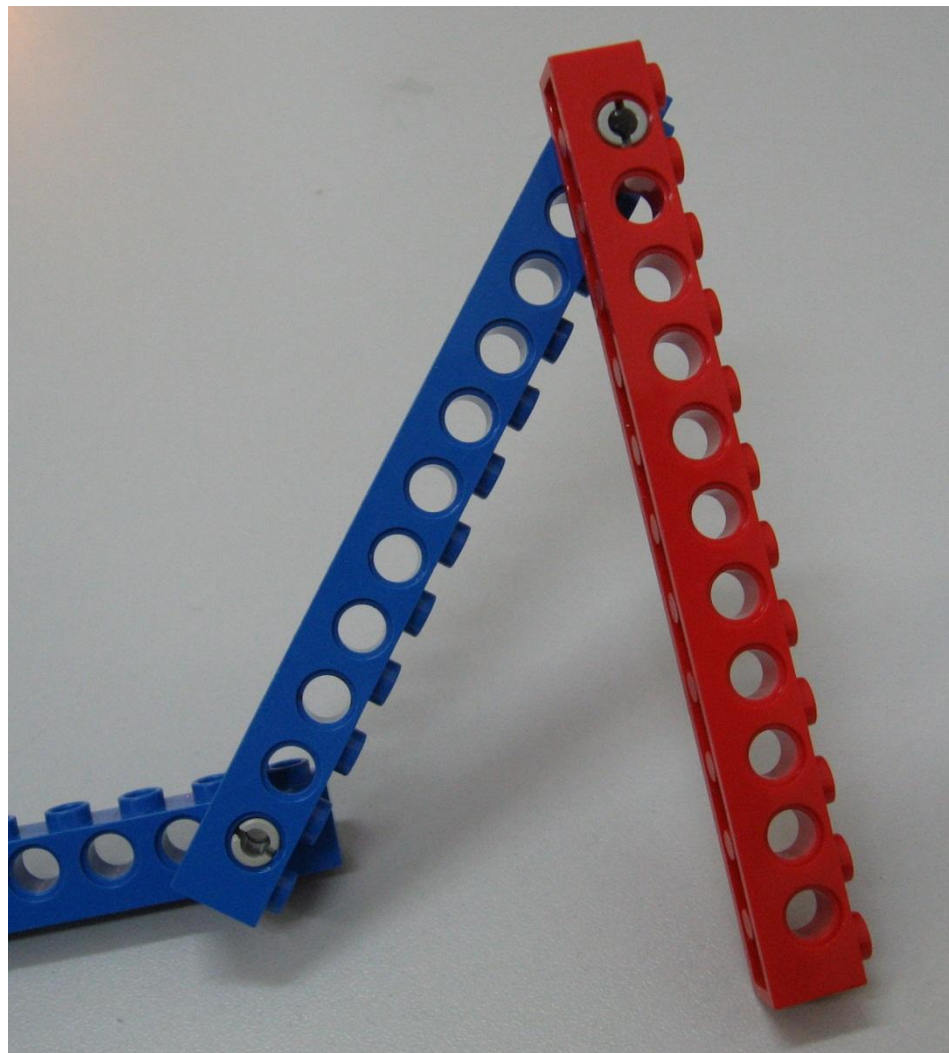
# Подвижный блок

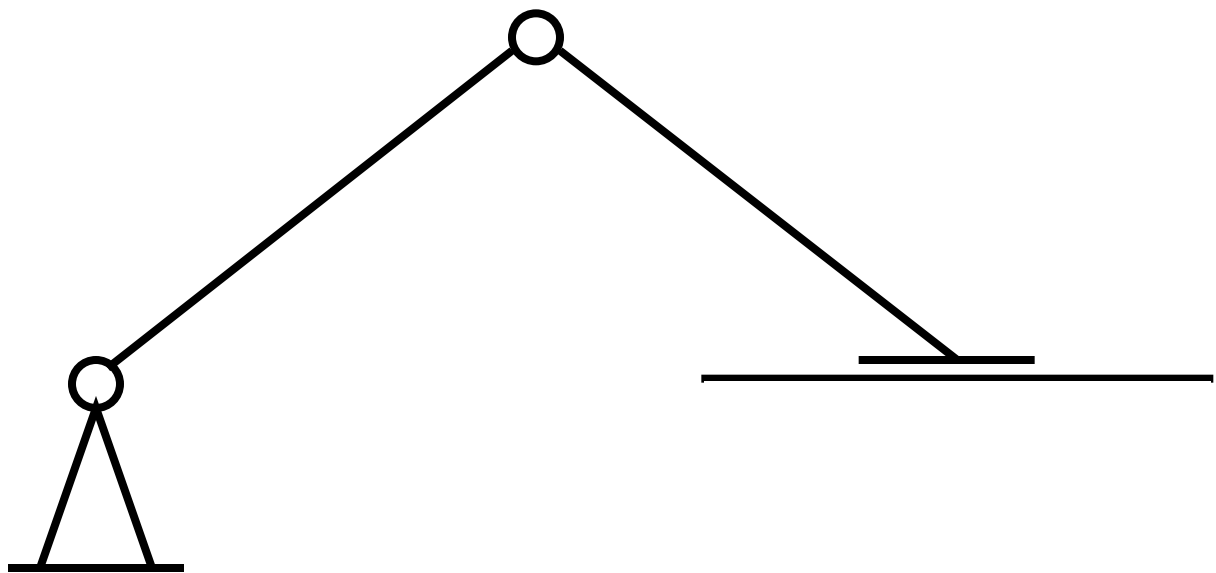


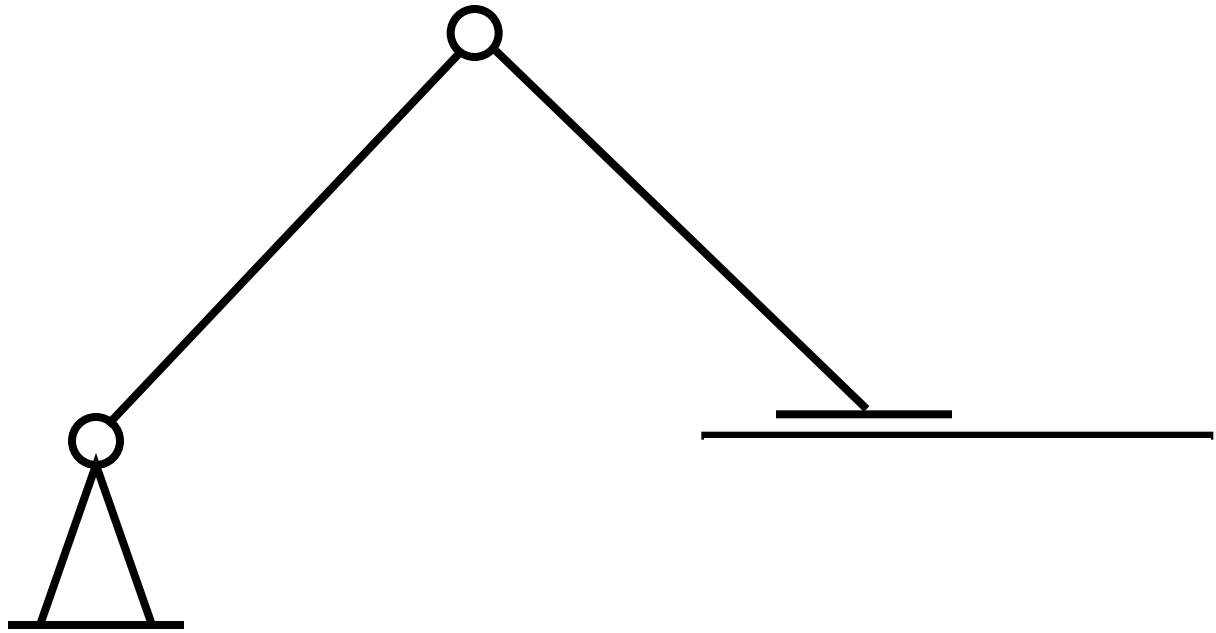
# Пантограф



# Пантограф

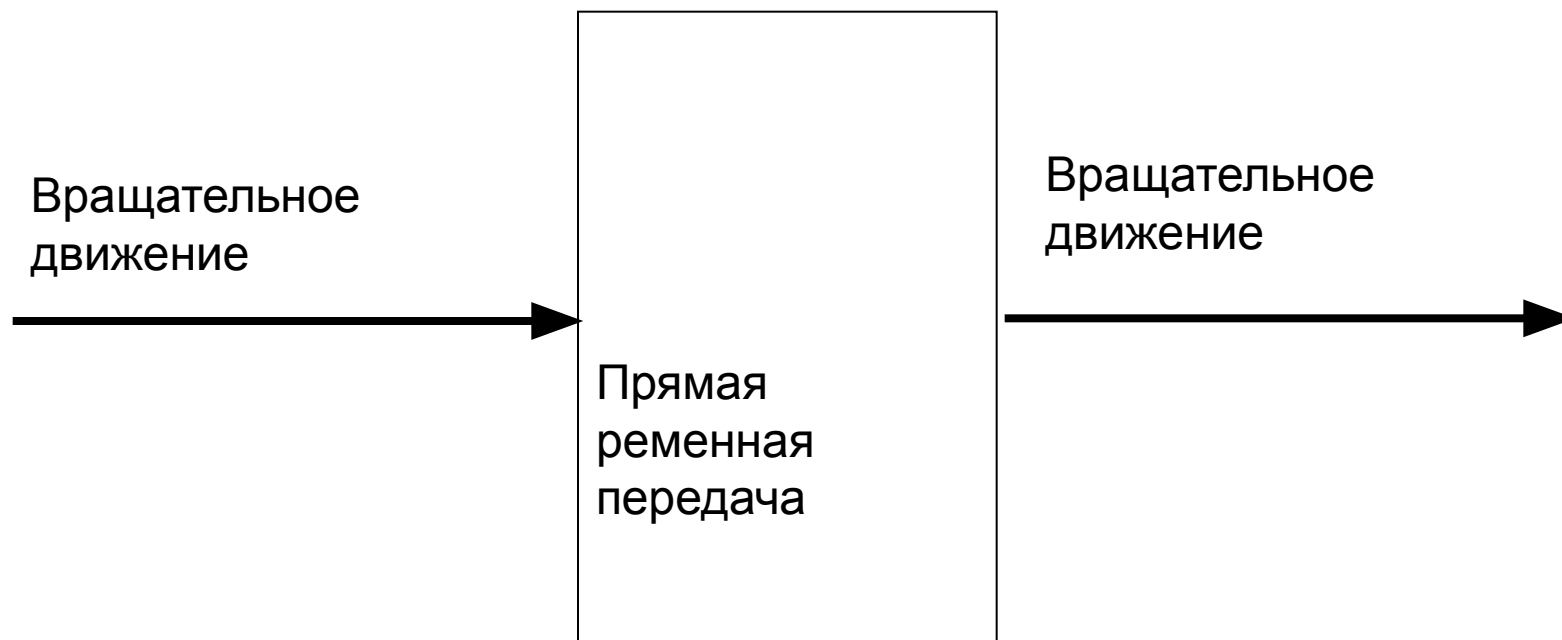




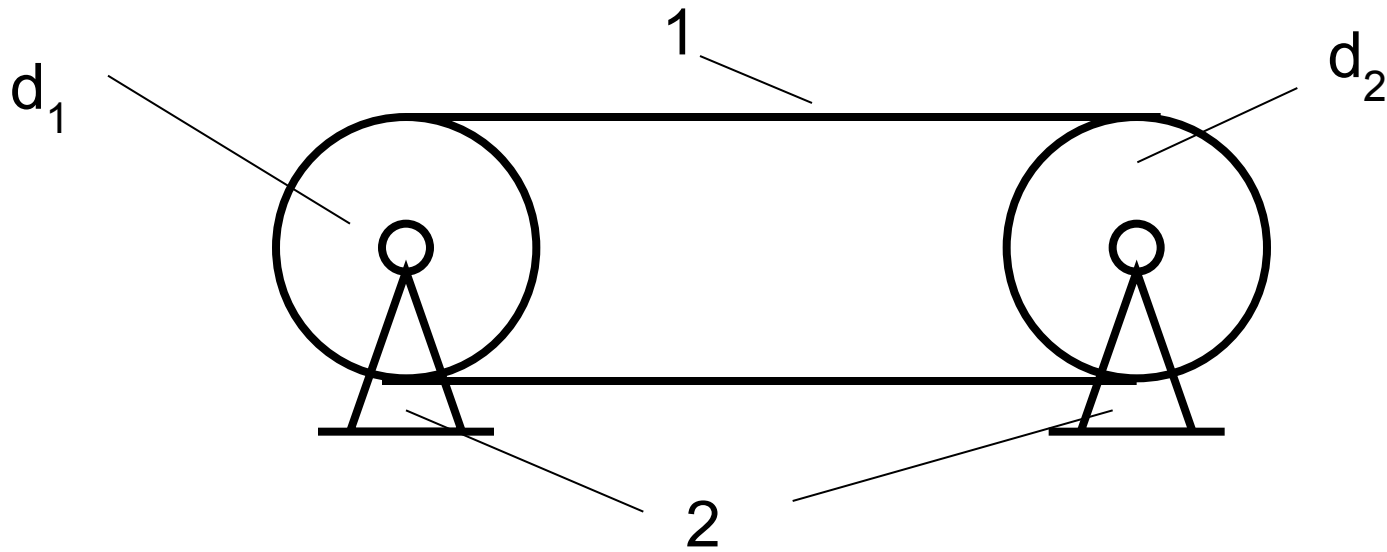




# Прямая ременная передача



# Прямая ременная передача



$d_1$  – входной шкив

$d_2$  – выходной шкив

1 – ремень

2 – опоры вращения жестко связанные друг с другом

# Прямая ременная передача

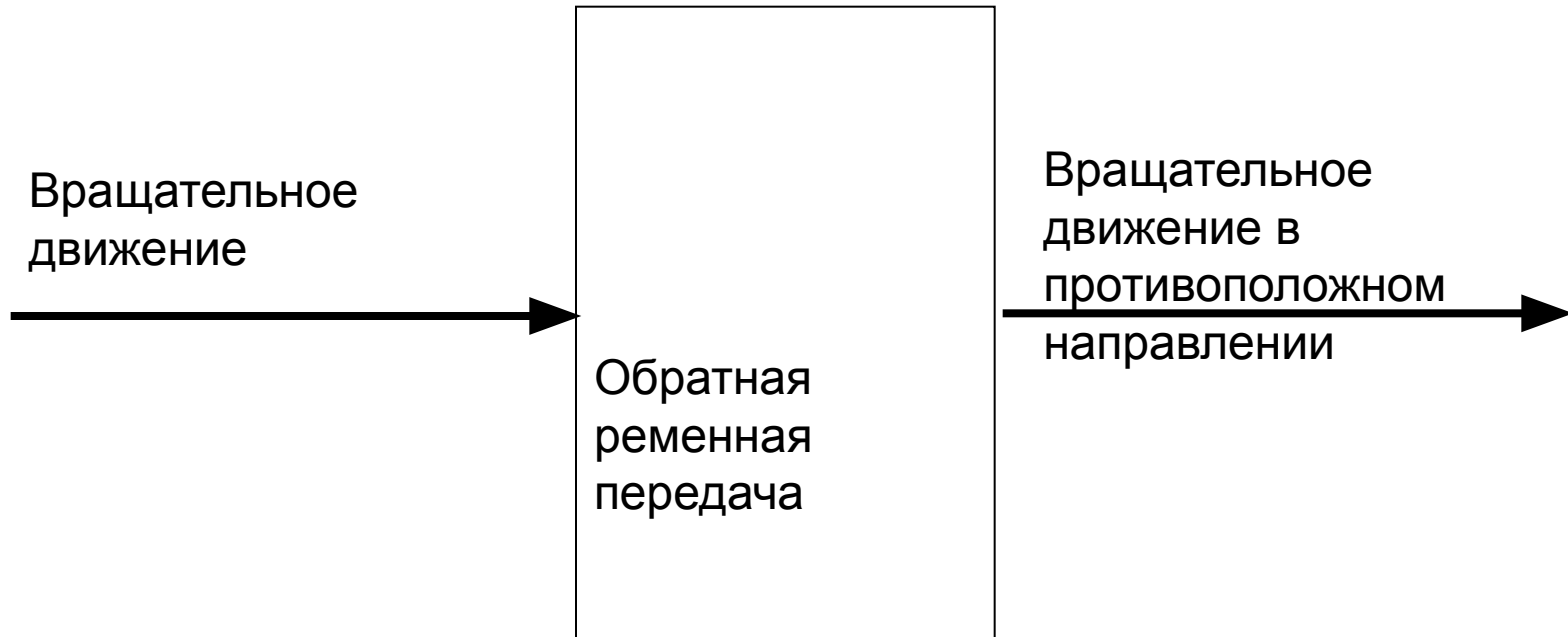


# Прямая ременная передача

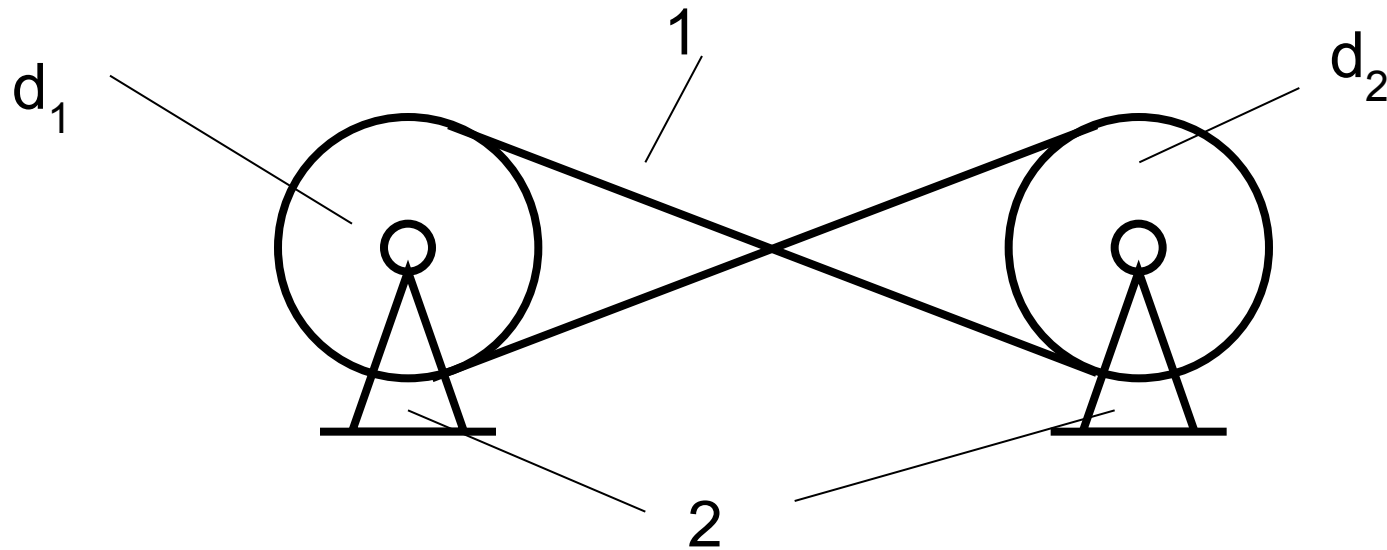




# Обратная ременная передача



# Обратная ременная передача



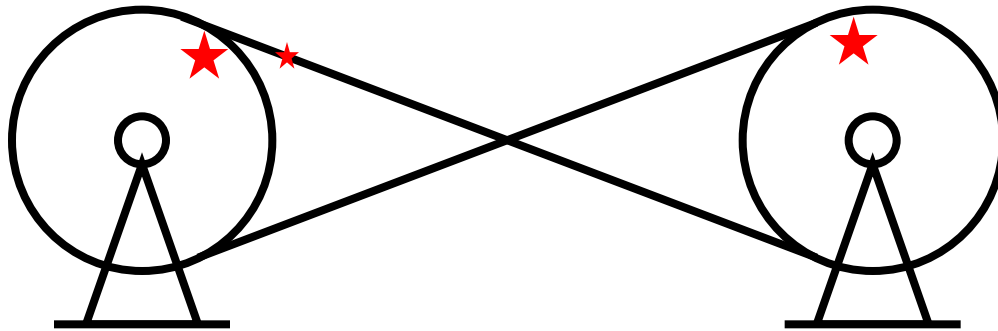
$d_1$  – входной шкив

$d_2$  – выходной шкив

1 – ремень

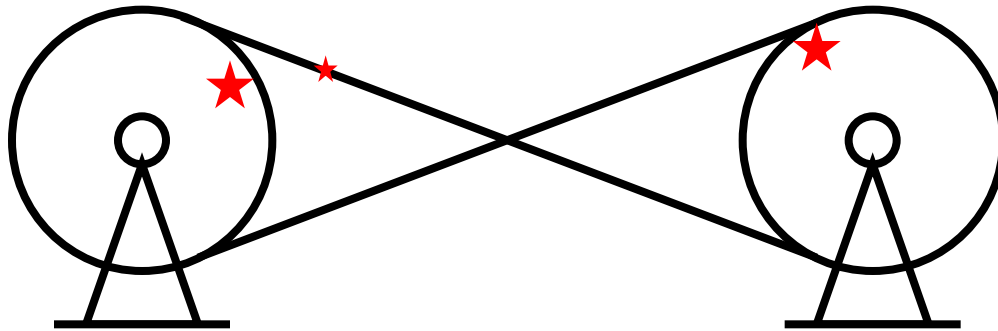
2 – опоры вращения жестко связанные друг с другом

# Обратная ременная передача

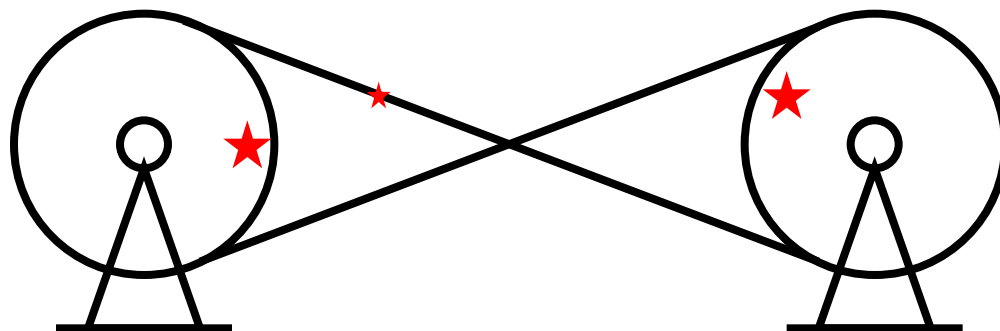




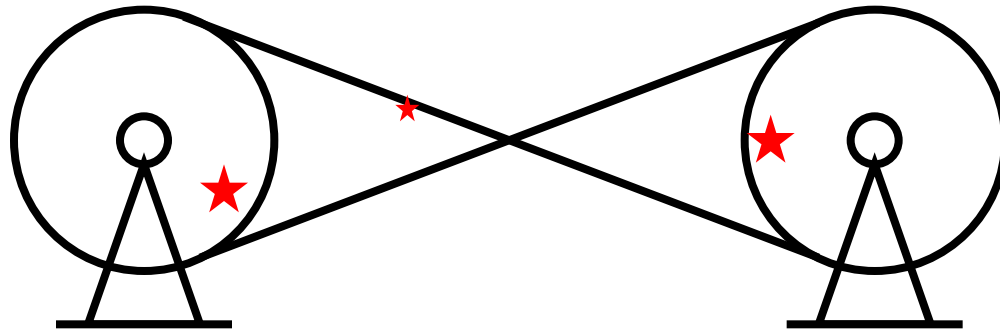
# Обратная ременная передача



# Обратная ременная передача



# Обратная ременная передача

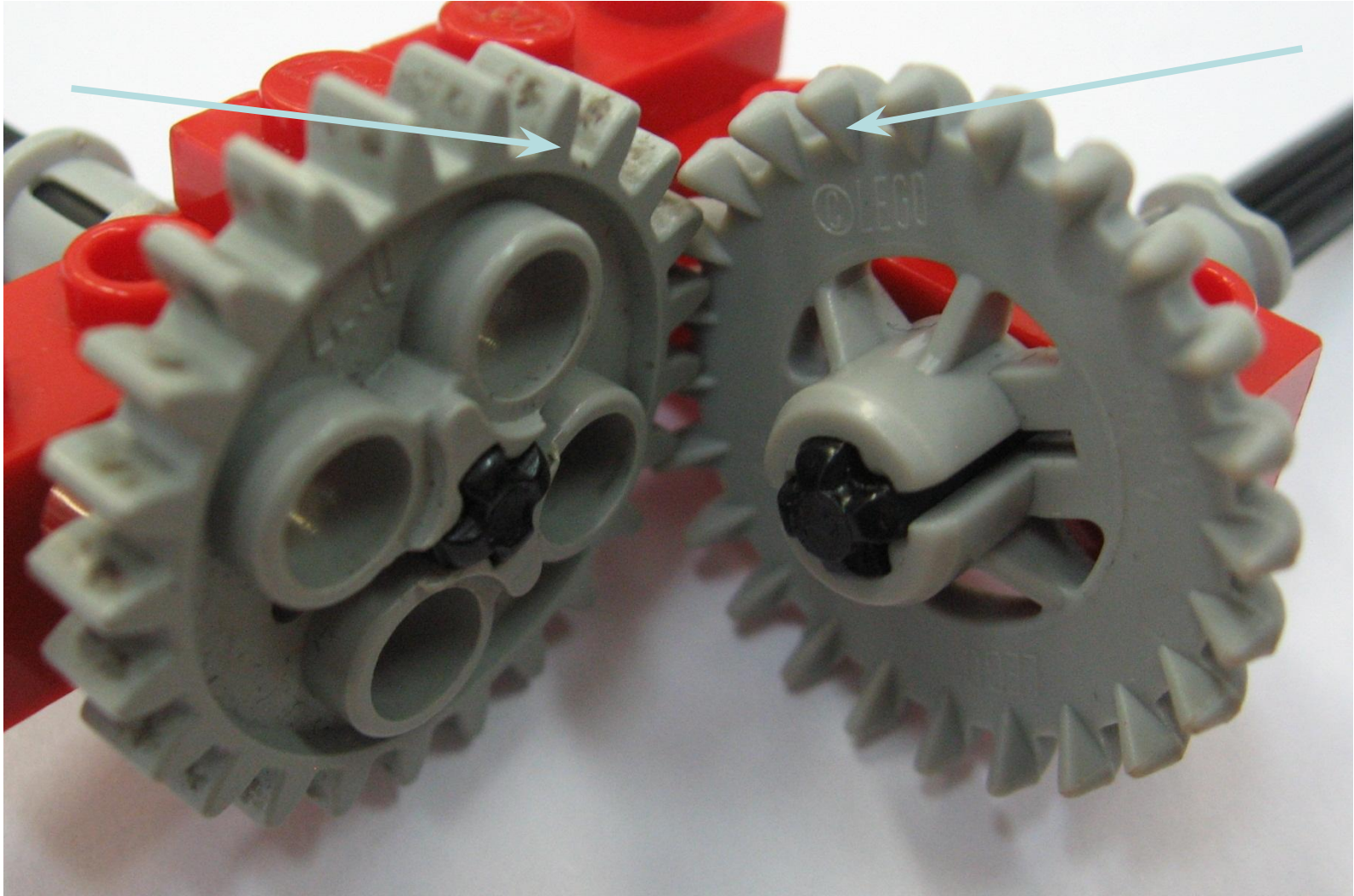


# Обратная ременная передача

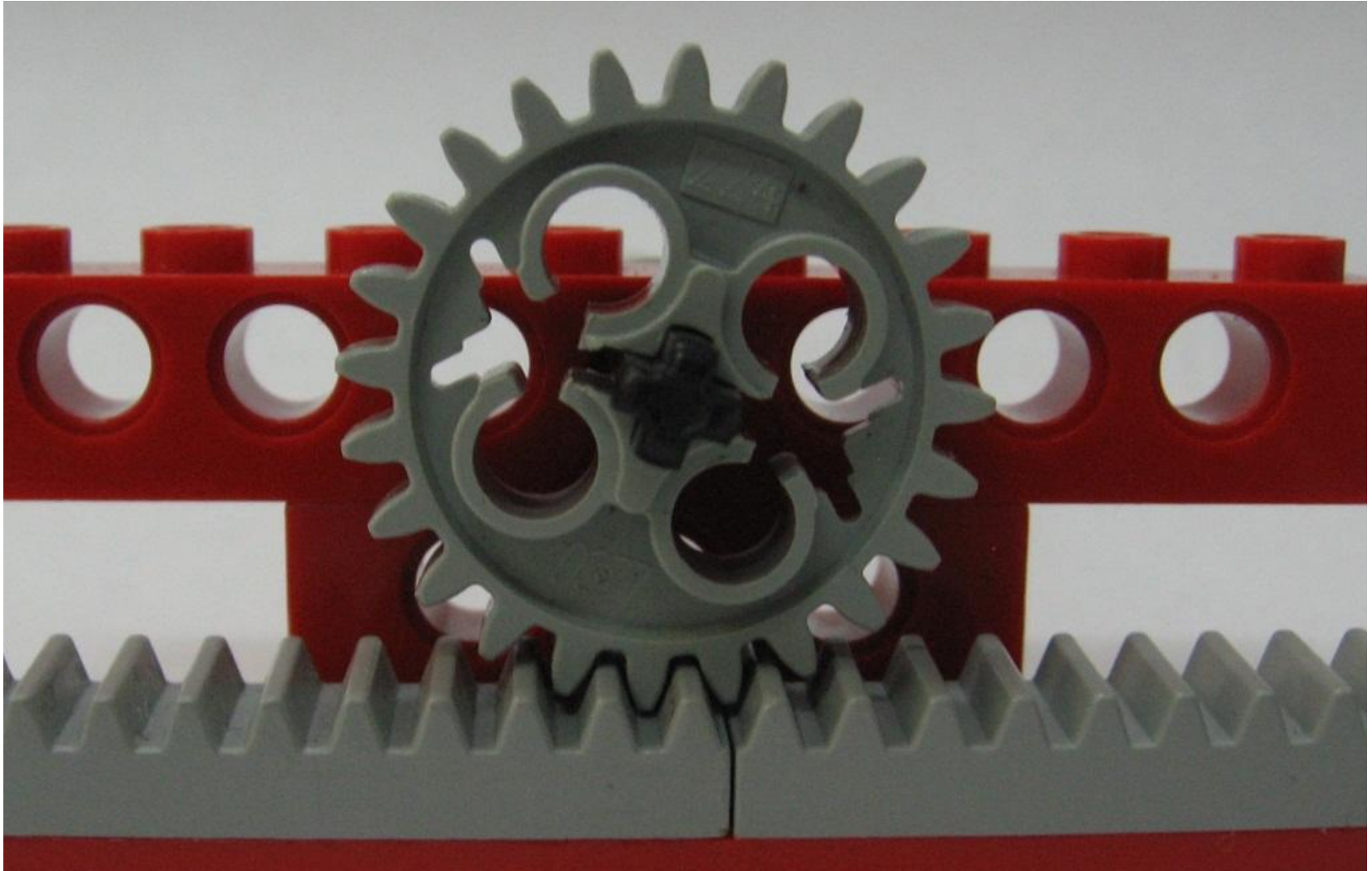
$Z_1$

$Z_2$













dfbhn

dfbhn

dfbhn