

Vprašanja

- 1) Postopki snovanja mehanizma (mehanski krmilni softverski del, razvoj za vse 3 komponente)
- 2) Kaj je mehanizem, stroj, motor, napiši razliko, kaj kdo dela.
- 3) Sestavni deli različnih tipov mehanizmov (kaj je člen, kaj je sprega) opiši različne tipe mehanizmov, (malteški križ, kaj je in kaj z njim delamo, razni različni mehanizmi)
- 4) Kinematične pare znati narisat popisat, določiti prostorsko stopnjo (nižji kinematični pari, sprememba konstrukcije iz nižjega v višji kinematični par)
- 5) Prostostne stopnje mehanizmov, Gruberjeva pravila, kaj je treba upoštevati in kako
- 6) Kinematične verige (odprte zaprte)
- 7) Stopnja gibljivosti mehanizma
- 8) Določitev pola gibanja okoli katerega sistem rotira (je treba narisati)
- 9) Kinematične točke (pot, hitrost, pospešek, grafično 3 metode)
- 10) Relativno gibanje (hitrost točke + pospeški, kartezijski in polarni K.S.)
- 11) Metode mehanizmov v kompleksni ravnini
- 12) Štiri-zgibni mehanizem (če poznamo geometrijo, kako določamo gibanje ostalih)
- 13) Preslikovanje s pomočjo matrik iz enega K.S. v drugega.
- 14) Sinteza mehanizmov (mala modifikacija štiri-zgibnega mehanizma [rotiranje nihanje ročic])
- 15) Dinamična analiza štiri-zgibnega mehanizma (statika, dinamika, opis, ni potrebno izpeljevati)
- 16) Uravnoveženje mehanizma
- 17) Kaj so prednosti osnovnih tipov mehanizmov ročičnih in krivuljnih mehanizmov, slabosti, uporaba v praksi
- 18) Kinematika mehanizmov holonomne in anholonomne vezi
- 19) Krivuljni mehanizem, problem glede konstantne hitrosti
- 20) Zakoni gibanja krivuljnih mehanizmov (parabola, cikloidna gibanja)

Kolokvij Skupina A

- 1) Predstavite postopke konstruiranja pri oblikovanju mehanizmov.
- 2) Prikažite tipične primere nižjih kinematičnih parov.[Skica in označi prostostne stopnje]
- 3) Določite hitrost gibanja mehanizmov v kompleksni ravnini.
- 4) Zapišite potek uravnoveženja ročičnih mehanizmov.
- 5) Zapišite odvisnost odmika slednika od rotacije odmične gredi.(dinamika)[Homogena in partikularna rešitev]