

62
59
30к 28925
А К А Д Е М И Я Н А У К С О Ю З А С С Р

Б Ю Л Л Е Т Е Н Ъ
КОМИССИИ ТЕХНИЧЕСКОЙ ТЕРМИНОЛОГИИ

ПОД РЕДАКЦИЕЙ
АКАД. С. А. ЧАПЛЫГИНА и Д. С. ЛОТТЕ

ВЫПУСК XX

ТЕРМИНОЛОГИЯ
ТЕОРИИ МЕХАНИЗМОВ

ЧАСТЬ 1

СТРУКТУРА И КЛАССИФИКАЦИЯ
МЕХАНИЗМОВ

ИЗДАТЕЛЬСТВО АКАДЕМИИ НАУК СОЮЗА ССР

62
Б 98

Депозитарий

28923

АКАДЕМИЯ НАУК СОЮЗА ССР
БЮЛЛЕТЕНЬ КОМИССИИ ТЕХНИЧЕСКОЙ ТЕРМИНОЛОГИИ
ПОД РЕДАКЦИЕЙ АКАД. С. А. ЧАПЛЫГИНА и Д. С. ЛОТТЕ

ВЫПУСК XX

ТЕРМИНОЛОГИЯ
ТЕОРИИ МЕХАНИЗМОВ

ЧАСТЬ I

СТРУКТУРА И КЛАССИФИКАЦИЯ
МЕХАНИЗМОВ

ИЗДАТЕЛЬСТВО АКАДЕМИИ НАУК СОЮЗА ССР
МОСКВА 1938 ЛЕНИНГРАД

РЕСПУБЛИКАНСКАЯ
НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ
БИБЛИОТЕКА

Ответственный редактор

Председатель Комиссии технической терминологии акад. С. А. Чаплыгин

Техн. редактор А. П. Дронов

Корректор М. С. Пруссак

Сдано в набор 14/1—33 г. Подписано к печати 4/IV—33. Формат 72×110¹/₁₆. Объем 2 п. л. и 2 вкл. В 1 п. л. 55000 печ. зн. Тираж 1000 экз. Уполн. Главлита № Б-42755, РИСО № 602, АНИ № 1003, Заказ № 244

1-я Образцовая типография Огиза РСФСР треста „Полиграфкинг“. Москва, Валовая, 23.

Материалы по терминологии „Теории механизмов“ (раздел „Структура и классификация механизмов“) были подготовлены проф. И. И. Артоболевским, проф. Н. И. Мерцаловым, доц. В. А. Горанским, Л. И. Жегаловым, Н. В. Машихиным, под руководством Комиссии технической терминологии Академии Наук СССР. Эти материалы были подвергнуты детальной проработке в специальной подкомиссии под руководством председателя Комиссии акад. С. А. Чаплыгина в составе: проф. И. И. Артоболевского, инж. Н. Г. Бруевича, доц. В. А. Горанского, проф. В. В. Добровольского, Л. И. Жегалова, члена президиума Комиссии Д. С. Лотте, Н. В. Машихина, проф. А. П. Малышева, проф. Н. И. Мерцалова.

Эта подкомиссия и установила предлагаемые определения и термины.

После этого работа по терминологии „Теории механизмов“, часть I, была рассмотрена и обсуждена в пленарном заседании Комиссии.

По постановлению Комиссии технической терминологии Академии Наук СССР терминология „Теории механизмов“, часть I, публикуется для широкого обсуждения и получения отзывов от заинтересованных учреждений и отдельных специалистов, после чего Комиссией будет произведено окончательное согласование терминологии и составлен проект стандарта.

Комиссия просит все замечания и отзывы направлять по адресу: Москва, ул. Кирова, Мал. Харитоньевский пер., 4, Отделение технических наук Академии Наук СССР, Комиссии технической терминологии, в точно установленные в сопроводительном письме сроки, так как замечания, которые будут получены после этих сроков, не смогут быть использованы.

В виду того, что материалы, печатаемые в „Бюллетенях“ Комиссии технической терминологии, могут оказаться полезными для всех интересующихся вопросами терминологии, часть тиража каждого выпуска поступает в общую продажу. Однако, во избежание недоразумений, Комиссия считает необходимым особо подчеркнуть, что некоторые термины и определения при оформлении стандарта (после согласования) могут измениться.

С. Чаплыгин

Д. Лотте

ВВЕДЕНИЕ

1. Публикуемая работа посвящена рассмотрению терминологии первого раздела теории механизмов: „Структура и классификация плоских и пространственных механизмов“. Сюда вошли термины, охватывающие основные понятия, связанные с теорией кинематических цепей и приемами их образования, и термины по отдельным группам механизмов—шарнирных, кулачковых, зубчатых и т. п.

Кроме того, приведены специальные термины, входящие в классификацию, предложенную проф. Л. В. Ассуром.

2. Из всей обширной терминологии, применяемой в теории механизмов, представилось целесообразным выделить лишь термины, касающиеся наиболее общих понятий и понятий, непосредственно связанных со специальными задачами этой дисциплины. Термины иного порядка, более частные, найдут отражение в других работах. Необходимо также отметить, что определения всех терминов даны в форме, наиболее удобной для теории механизмов. Поэтому в работах, посвященных терминологии различных отраслей техники и других общетехнических дисциплин, может встретиться необходимость в иных определениях, не нарушающих, однако, границ содержания соответственного термина.

3. В основу составления определений и отбора терминов были положены принципы, разработанные Комиссией технической терминологии и изложенные уже в предисловиях к ранее вышедшим работам по упорядочению систем терминов в различных отраслях техники и областях знаний.

4. Относительно системы расположения материалов необходимо отметить следующее: в графе „предлагаемый термин“ помещены термины, рекомендуемые Комиссией для определяемого понятия. В некоторых случаях предлагаются два термина, причем один из них заключен в скобки. Если этот термин (второй) является краткой формой основного (т. е. не содержит новых терминологических элементов по сравнению с основным), то он предлагается к применению, когда отсутствуют возможности каких-либо недоразумений. Иногда второй термин построен по иному принципу. В этом случае при окончательном согласовании терминологии один из терминов (основной или второй) должен быть изъят, так как существование таких синонимов является вредным.

Каждый термин сопровождается определением. Как известно, всякое понятие может быть определено через ту или иную группу других понятий. Изредка приведены несколько определений, принципиально не отличающихся

друг от друга; в этом случае одно из определений заключено в квадратные скобки.

В графе „синонимы“ помещены термины, которые, хотя в литературе и на практике также применяются к определяемому понятию, но не могут быть рекомендованы с точки зрения точности и экономичности всей терминологической системы. Комиссия считает, что этими терминами не следует пользоваться для данных понятий. Вместе с тем многие из этих терминов являются вполне подходящими для других понятий, и применение их в соответственных случаях представляется вполне целесообразным.

В графах „иностранные термины“ приведены в качестве справочного материала французские, немецкие и английские термины. Необходимо отметить, что весьма часто в эти иностранные термины, в виду отсутствия разработанной терминологии на соответственных языках, различные авторы вкладывают различное содержание. Кроме того, значение термина у какого-либо автора может расходиться с даваемым здесь определением. Поэтому некритическое пользование иностранными терминами может привести к недоразумениям, на что следует постоянно обращать внимание. Для ряда предлагаемых русских терминов отсутствуют установившиеся иностранные эквиваленты. В некоторых случаях взамен терминов приведены наиболее часто применяемые выражения, которые при строгой оценке терминами признать нельзя.

ТЕРМИНОЛОГИЯ

Т Е Р М И Н О Л О Г И Я

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
1	КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ПАРА. (Пара).	Совокупность двух тел, взаимно ограничивающих их движение.		Couple d'éléments.	Kinematisches Paar.	Kinematic pair.	Термин „кинематическая пара“ может применяться в сокращенной форме, если он входит в состав сложного термина (например, „высшая пара“).
2	ЗВЕНО.	Каждое из двух тел, входящих в кинематическую пару.	Элемент кинематической пары.	Membre.	Element.	Link.	Предлагается краткий термин.
3	ПЛОСКАЯ КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ПАРА. (Плоская пара).	Кинематическая пара, входящая в состав такой кинематической цепи (см. термин 21), все звенья которой движутся относительно общей плоскости плоскопараллельным движением (иначе — кинематическая пара, входящая в состав плоской кинематической цепи (см. термин 22)).		Couple plan.	Ebenes kinematisches Paar.	Link.	
4	ПРОСТРАНСТВЕННАЯ КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ПАРА. (Пространственная пара).	Кинематическая пара, входящая в состав такой кинематической цепи (см. термин 21), у которой хотя бы одно звено движется относительно какого-либо другого винтовым движением (иначе — кинематическая пара, входящая в состав пространственной кинематической цепи (см. термин 23)).		Couple d'espace.	Räumliches kinematisches Paar.		
5	КЛАССИФИКАЦИЯ КИНЕМАТИЧЕСКИХ ПАР.	Распределение кинематических пар по классам в зависимости от числа наложенных условий связи.					

В случае желательности применять сокращенный способ написания обозначения "класса пары", предлагается использовать арабские цифры, например "плоская пара 1-го класса".

6	КЛАСС ПАРЫ.	Число условий связей ; налагаемых на относительное движение звеньев, входящих в кинематическую пару.
7	ПЛОСКАЯ ПАРА ПЕРВОГО КЛАССА.	Плоская пара с одним условием связью на относительное движение ее звеньев.
8	ПЛОСКАЯ ПАРА ВТОРОГО КЛАССА.	Плоская пара с двумя условиями связи, наложенными на относительное движение ее звеньев.
9	ПРОСТРАНСТВЕННАЯ ПАРА ПЕРВОГО КЛАССА.	Пространственная пара с одним условием связью , наложенным на относительное движение ее звеньев.
10	ПРОСТРАНСТВЕННАЯ ПАРА ВТОРОГО КЛАССА.	Пространственная пара с двумя условиями связи, наложенными на относительное движение ее звеньев.
11	ПРОСТРАНСТВЕННАЯ ПАРА ТРЕТЬЕГО КЛАССА.	Пространственная пара с тремя условиями связи, наложенными на относительное движение ее звеньев.
12	ПРОСТРАНСТВЕННАЯ ПАРА ЧЕТВЕРТОГО КЛАССА.	Пространственная пара с четырьмя условиями связи, наложенными на относительное движение ее звеньев.
13	ПРОСТРАНСТВЕННАЯ ПАРА ПЯТОГО КЛАССА.	Пространственная пара с пятью условиями связи, наложенными на относительное движение ее звеньев.

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
14	НИЗШАЯ ПАРА.	Кинематическая пара, звенья которой соприкасаются по поверхностям.	Пара 2-го класса.	Couple inférieur.	Niederes Paar.	Lower pair.	
15	ВЫШАЯ ПАРА.	Кинематическая пара, звенья которой соприкасаются по линиям или точкам.	Пара 1-го класса.	Couple supérieur.	Höheres Paar.	Higher pair.	
16	ВРАЩАТЕЛЬ- НАЯ ПАРА. (Шарнир)	Кинематическая пара, допускающая только вращательное относительное движение своих звеньев (рис. 1).		Couple de révolution.	Drehpaar. Gelenk.	Turning pair. Turning joint.	В теории механизмов термин «вращательная пара» и «шарнир» являются синонимами. В отраслевых дисциплинах шарнирами называются лишь некоторые виды «вращательных пар».
17	ПОСТУПА- ТЕЛЬНАЯ ПАРА.	Кинематическая пара, допускающая только поступательное относительное движение своих звеньев (рис. 2).		Couple prismatique.	Prismenpaar.	Sliding pair. Sliding joint.	
18	ШАРОВАЯ ПАРА.	Пространственная пара 3-го класса, допускающая относительное вращение своих звеньев вокруг любой оси, проходящей через определенную точку (рис. 3).		Couple sphérique.	Kugelpaar.	Ball and socket joint. Spherical pair. Universal spheric joint.	
19	ЦИЛИНДРИ- ЧЕСКАЯ ПРО- СТРАНСТВЕН- НАЯ ПАРА.	Пространственная пара 4-го класса, допускающая одно вращательное относительное движение своих звеньев около оси пары и поступательное движение вдоль этой оси (рис. 4).		Couple cylindrique.			

20	ВИНТОВАЯ ПАРА.	Пространственная пара, допускающая определенное винтовое относительное движение своих звеньев (рис. 5).	Couple hélicoïdal.	Screw joint. Screw pair.
21	КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ.	Связанная система звеньев, соединенных в кинематические пары.	Chaîne cinématique.	Kinematic chain.
22	ПЛОСКАЯ КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ. (Плоская цепь).	Кинематическая цепь, все звенья которой имеют плоскостное относительное движение относительно общей плоскости.	Chaîne cinématique plane.	Kinematic chain with a coplanar motion.
23	ПРОСТРАНСТВЕННАЯ КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ. (Пространственная цепь).	Кинематическая цепь, у которой хотя бы одно из звеньев движется относительно какого-либо другого винтовым движением.	Chaîne cinématique articulée gauche.	Kinematic chain with a motion in a space.
24	ПРОСТАЯ КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ. (Простая цепь).	Кинематическая цепь, у которой каждое звено входит не больше, чем в две кинематические пары (рис. 6).	Chaîne cinématique élémentaire.	Simple kinematic chain.
25	СЛОЖНАЯ КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ. (Сложная цепь).	Кинематическая цепь, в которой имеется хотя бы одно звено, входящее более чем в две кинематические пары (рис. 7).	Chaîne cinématique composée.	Compound kinematic chain.
26	НЕЗАМКНУТАЯ ПРОСТАЯ КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ. (Незамкнутая простая цепь).	Простая кинематическая цепь, в которой имеются звенья, входящие только в одну кинематическую пару (рис. 8).	Chaîne cinématique élémentaire ouverte.	Unconstrained simple kinematic chain.
27	ЗАМКНУТАЯ ПРОСТАЯ КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ. (Замкнутая простая цепь).	Простая кинематическая цепь, каждое звено которой входит в две кинематические пары (рис. 6).	Chaîne cinématique élémentaire fermée.	Constrained simple kinematic chain.

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
28	НЕЗАМКНУ- ТАЯ СЛОЖНАЯ КИНЕМАТИЧЕ- СКАЯ ЦЕПЬ. (Незамкнутая сложная цепь).	Сложная кинематическая цепь, в которой имеются звенья, входящие только в одну кинематическую пару (рис. 9).		Chaîne cinématique composée ouverte.		Unconstrained compound kinematic chain.	
29	ЗАМКНУТАЯ СЛОЖНАЯ КИ- НЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ. (Замкнутая слож- ная цепь).	Сложная кинематическая цепь, каждое звено которой входит, по крайней мере, в две кинематические пары (рис. 7).		Chaîne cinématique composée fermée.		Constrained compound kinematic chain.	
30	МЕХАНИЗМ.	Кинематическая цепь, в которой при заданных движениях одного или нескольких звеньев все остальные имеют вполне определенные движения.		Mécanisme.	Mechanismus. Getriebe.	Mechanism.	
31	ТЕОРИЯ МЕХА- НИЗМОВ.	Наука о методах исследования и проектирования механизмов.		Théorie des mécanismes.	Theorie der Mechanismen. Getriebelehre.	Principles of mechanism. Mechanics of machinery.	
32	СТРУКТУРА МЕХАНИЗМОВ.	Отдел теории механизмов, занимающийся изучением их строения.			Struktur der Mechanismen.		
33	КИНЕМАТИКА МЕХАНИЗМОВ.	Отдел теории механизмов, занимающийся изучением движения их звеньев с геометрической точки зрения (независимо от причин, вызывающих движение звеньев).		Cinématique appliquée aux mécanismes.	Kinematik der Mechanismen. Bewegungslehre der Mechanismen.	Kinematics of machinery.	

34	ДИНАМИКА МЕХАНИЗМОВ.	Отдел теории механизмов, занимающийся изучением равновесия и движения механизмов под действием сил.	Dynamique appliquee aux mecanismes.	Dynamik der Mechanismen.	Dynamics of machinery.
35	СТРУКТУРНЫЙ АНАЛИЗ МЕХАНИЗМА.	Исследование механизма с точки зрения его строения.	Analyse cinématique du mécanisme.		
36	КИНЕМАТИЧЕСКИЙ АНАЛИЗ МЕХАНИЗМА.	Исследование механизма с точки зрения кинематики.	Analyse dynamique du mécanisme.		
37	ДИНАМИЧЕСКИЙ АНАЛИЗ МЕХАНИЗМА.	Исследование механизма с точки зрения динамики.	Synthese cinématique du mécanisme.		
38	КИНЕМАТИЧЕСКИЙ СИНТЕЗ МЕХАНИЗМА.	Проектирование механизма по заданным кинематическим условиям.	Synthese dynamique du mécanisme.		
39	ДИНАМИЧЕСКИЙ СИНТЕЗ МЕХАНИЗМА.	Проектирование механизма по заданным динамическим условиям.			
40	КИНЕМАТИЧЕСКАЯ СХЕМА МЕХАНИЗМА.	Условное изображение механизма, позволяющее изучать его кинематические свойства.			Skeleton outline of mechanism.
41	НАЧАЛЬНЫЕ ЗВЕНЬЯ. (Ведущие звенья). (Исходные звенья).	Звенья механизма, законы движений которых приняты за данными.	Membres conducteurs.	Antriebglieder.	Driver. Master member.
42	ВЕДОМЫЕ ЗВЕНЬЯ.	Звенья, законы движения которых определяются законами движения начальных звеньев.	Membres conduits.	Abtriebglieder.	Follower.

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
43	УСЛОВИЯ СВЯ- ЗИ МЕХАНИЗМА.	Условия, ограничивающие движение звеньев механизма.			Zwangsbe- dingungen des Mecha- nismus.		
44	СТЕПЕНИ СВО- БОДЫ КИНЕМА- ТИЧЕСКОЙ ЦЕ- ПИ.	Число независимых парамет- ров, определяющих положение звеньев кинематической цепи.			Freiheitsgra- de der kine- matischen Kette.	Degrees of freedom.	
45	ПОДВИЖНОСТЬ КИНЕМАТИЧЕ- СКОЙ ЦЕПИ.	Число степеней свободы кинематической цепи относительно одного из звеньев.	Степень из- меняемости кинематиче- ской цепи.		Beweglich- keitsgrade der kine- matischen Ket- te.	Mobility. Freedom of movement.	Распространенный тер- мин "степень изменяемо- сти кинематической це- пи" нельзя признать до- статочно точным, в виду слишком широкого зна- чения понятия "изменяе- мость".
46	ПЛОСКИЙ МЕ- ХАНИЗМ.	Механизм, все звенья кото- рого имеют плоскопараллель- ное движение относительно одной общей плоскости.		Mécanisme plan.	Ebener Me- chanismus. Ebenes Ge- triebe.	Mechanism having a co- planar mo- tion.	
47	ПРОСТРАНСТ- ВЕННЫЙ МЕХА- НИЗМ.	Механизм, у которого хотя бы одно из звеньев движется относительно какого-либо дру- того мгновенным винтовым движением.		Mécanisme d'espace. Mécanisme articulé gau- che.	Räumlicher Mechanis- mus.	Mechanism having a mo- tion in space.	
48	ШАРНИРНЫЙ МЕХАНИЗМ.	Механизм, в состав которого входят только вращательные пары.			Gelenk- mechanis- mus.	Linkage me- chanism.	
49	ПЛОСКИЙ ШАРНИРНЫЙ ЧЕТЫРЕХЗВЕН-	Плоский шарнирный меха- низм, образованный четырьмя	Шарнирный четырёхсто- ронник.	Quadrilatère plan articulé.	Ebenes Ge- lenkviereck.	Coplanar four-link me- chanism.	

50	НЬИ МЕХА- НИЗМ. (Плоский шар- нирный четырех- звенник). СТОЙКА. (Основное зве- но).	звеньями, входящими в четыре кинематические пары (рис. 10). Звено механизма, принятое за неподвижное (рис. 10).	Станина.	Bâti.	Relativ un- bewegliches Glied.	Four joint quadric. Quadric. Linked qua- drilateral with axes of rotation pa- rallel. Frame.	Термин "стойка" оста- вляется, как наиболее распространенный; одна- ко этот термин нельзя признать достаточно точ- ным (по своему букваль- ному значению) для всех механизмов. Поэтому предлагается наравне с ним термин "основное звено", как охватываю- щий все случаи.
51	КРИВОШИП.	Звено, образующее враща- тельную пару со стойкой и имеющее возможность совер- шать полный оборот (рис. 10).		Manivelle tournante. Petite man- ivelle. Rayon.	Kurbel.	Crank.	
52	КОРОМЫСЛО.	Звено, образующее со стой- кой вращательную пару и не имеющее возможности совер- шать полный оборот (рис. 10).	Балансир.	Manivelle.	Schwinge.	Oscillating beam.	
53	ШАТУН ШАР- НИРНОГО ЧЕТЫ- РЕХЗВЕННИКА.	Звено плоского шарнирного четырёхзвенника, противопо- ложное стойке (рис. 10).		Bielle.	Schubstange. Pleuelstange.	Connecting rod.	
54	УСЛОВИЯ ГРАСГОФА.	Соотношение между длинами звеньев, обеспечивающее в плоском шарнирном четырёх- звеннике существование хотя бы одного кривошипа.		Conditions de Grashof.	Theorie von Grashof.		

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				Француз- ский	немецкий	английский	
55	ШАРНИРНЫЙ ПАРАЛЛЕЛО- ГРАМ.	Плоский шарнирный четы- рехзвенник, противоположные звенья которого равны и па- раллельны (рис. 11).		Parallélo- gramme arti- culé. Mécanisme aux manivel- les parallè- les.	Parallel- gelenkvier- eck.	Jointed paral- lelogram.	
56	ШАРНИРНЫЙ АНТИПАРАЛЛЕ- ЛОГРАМ.	Плоский шарнирный четы- рехзвенник, противоположные звенья которого равны, но не параллельны (рис. 12).		Antiparallé- logramme ar- ticulé. Mécanisme aux manivel- les antiparal- lèles.	Antiparallel- gelenkvier- eck.	Crossed joint- ed parallelo- gram.	
57	МЕХАНИЗМ ГАЛЛОВЕЯ.	Плоский шарнирный четы- рехзвенник, у которого смеж- ные звенья попарно равны и одно из малых звеньев являет- ся стойкой (рис. 13).	Механизм Скавестра.	Mécanisme de Galloway.	Galloway- getriebe.	Crank qua- drilateral with isosce- les members.	
58	ПОЛЗУН.	Звено поступательной пары, которое в относительном дви- жении этой пары в составе механизма принимается за под- вижное (рис. 14).		Coulisseau.	Kreuzkopf.	Slider. Slide-block. Slipper. Crosshead.	
59	НАПРАВЛЯЮ- ЩАЯ.	Звено поступательной пары, которое в относительном дви- жении звеньев этой пары в составе механизма принимается за неподвижное (рис. 14).		Glissière.	Gleitbahn.	Slide-bar. Guide-bar.	
60	КРИВОШИП- НО-ШАТУННЫЙ МЕХАНИЗМ	Четырехзвенный механизм, образованный тремя враща- тельными и одной поступа-		Manivelle à coulisse rec- tiligne.	Kurbel- mechanis- mus.	Slider crank mechanism.	

61	С ПОЛЗУНОМ. (Кривошипно-шатунный механизм).	тальной пары, имеющими в своем составе неподвижную направляющую и кривошип (рис. 14).	Manivelle à coulisse rectiligne en action normale.	Kurbeltrieb.
62	АКСИАЛЬНЫЙ КРИВОШИПНО-ШАТУННЫЙ МЕХАНИЗМ.	Кривошипно-шатунный механизм, у которого центр шарнира, соединяющего шатун с ползуном, перемещается по прямой, проходящей через центр вращения кривошипа (рис. 14).	Manivelle à coulisse rectiligne en action latérale.	Eccentric crank mechanism.
63	ДЕЗАКСИАЛЬНЫЙ КРИВОШИПНО-ШАТУННЫЙ МЕХАНИЗМ. (Смещенный кривошипно-шатунный механизм).	Кривошипно-шатунный механизм, у которого центр шарнира, соединяющего шатун с ползуном, перемещается по прямой, не проходящей через центр вращения кривошипа (рис. 15).	Coulisse.	Slot Link.
64	КУЛИСНЫЙ ЧЕТЫРЕХЗВЕННЫЙ МЕХАНИЗМ. (Кулисный четырехзвенник).	Направляющая ползуна, подвижная относительно стойки (рис. 16).	Manivelle à coulisse.	Crank-and-lever mechanism.
65	КИНЕМАТИЧЕСКАЯ ЦЕПЬ ДВОЙНОГО ПОЛЗУНА. (Цепь двойного ползуна).	Четырехзвенный механизм, в состав которого входят три вращательные и одна поступательная пары и одно из звеньев которого является кулисой (рис. 16).	Ускорительный механизм.	Kreuzschleppkette.
		Четырехзвенная кинематическая цепь, состоящая из двух смежных поступательных пар и двух вращательных пар (рис. 17).		

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
66	МЕХАНИЗМ ДВОЙНОГО ПОЛ- ЗУНА.	Четырехзвенный механизм, со- стоящий из двух смежных посту- пательных и двух вращательных пар [иначе—четырёхзвенная кинематическая цепь двойного ползуна, одно из звеньев ко- торой является стойкой].		Manivelle à coulisse en croix.			
67	ЧЕТЫРЕХЗВЕН- НЫЙ ЭЛЛИПСО- ГРАФ.	Механизм двойного ползуна, поставленный на звено, содер- жащее две направляющие (рис. 18).		Manivelle el- liptique.	Ellipso- graph.	Isosceles lin- kage. Ellipsograph.	
68	СТАНОК ЛЕО- НАРДО ДА ВИН- ЧИ.	Механизм двойного ползуна, у которого звено, входящее в две вращательные пары, яв- ляется стойкой.		Tour oval de Léonard de Vinci.	Ovalerzeu- gungsmaschi- ne von Leo- nardo-da- Vinci.		
69	КРИВОШИП- НЫЙ МЕХА- НИЗМ ДВОЙНО- ГО ПОЛЗУНА.	Механизм двойного ползуна, имеющий в своем составе кри- вошип и поставленный на одну из направляющих (рис. 19).	Синусный механизм.		Kreuzschie- berkurbel.		
70	ПЛОСКИЙ НА- ПРАВЛЯЮЩИЙ ШАРНИРНЫЙ МЕХАНИЗМ.	Механизм, у которого часть или вся траектория одной точ- ки (или многих точек) есть точная прямая или кривая, до- статочно мало отклоняющаяся от прямой.		Mécanisme articulé au mouvement rectiligne.	Ebener Ge- rädührungs- mechanis- mus.	Coplanar straight-line mechanism.	
71	ТОЧНЫЙ ПЛО- СКИЙ НАПРА- ВЛЯЮЩИЙ МЕ- ХАНИЗМ.	Плоский направляющий шар- нирный механизм, у которого вся траектория одной точки есть прямая линия.			Genauer Ge- ebener Ge- rädührungs- mechanis- mus.	Exact straight-line mechanism.	

05/9
497

ПРИБЛИЖЕН-
НЫЙ ПЛОСКИЙ
НАПРАВЛЯЮ-
ЩИЙ ШАРНИР-
НЫЙ МЕХА-
НИЗМ.

Плоский направляющий шар-
нирный механизм, у которого
траектория одной точки есть
кривая, достаточно мало от-
клоняющаяся от прямой.

ИНВЕРСОР
ПОСЕЛЬЕ. ●

Семизвенный плоский шар-
нирный механизм, имеющий две
степени свободы и осуществля-
ющий инвертирование плоских
геометрических форм (рис. 20).

ПРЯМИЛО ПО-
СЕЛЬЕ - ЛИПКИ-
НА.

Точный плоский направля-
ющий шарнирный механизм
(основанный на принципе ин-
версии), у которого размеры
звеньев имеют следующие соот-
ношения: $AB=AD$; $BC=CD=$
 $=DE=BE$; $AF=EF$ (рис. 21).

ПРЯМИЛО
ГАРТА.

Точный плоский направляю-
щий шарнирный механизм
(основанный на принципе ин-
версии), у которого размеры
и положения звеньев удовлет-
воряют следующим условиям:
 $CB=AD$; $AB=CD$; $EH \parallel BD$;
 $GM \perp EH$; $HN \perp GE$ (рис. 22).

ПРЯМИЛО
ЧЕБЫШЕВА.

Приближенный плоский на-
правляющий шарнирный меха-
низм, у которого одна из точек
шатуна описывает траекторию,
достаточно мало отклоняю-
щуюся от прямой, и размеры
звеньев удовлетворяют одному
из следующих соотношений
(см. стр. 20):

Approximate
straight-line
mechanism.

Angenäh-
erter ebener
Geradfüh-
rungsmecha-
nismus.

Inverseur de
Peaucellier.

Inverseur de
Peaucellier.

Peaucellier's
straight-line
mechanism.

Geradfüh-
rungsmecha-
nismus von
Peaucellier.

Geradfüh-
rungsmecha-
nismus von
Hart.

Inverseur de
Hart.

Tchebisheff's
straight-line
mechanism.

Geradfüh-
rungsmecha-
nismus von
Tsheby-
scheff.

Parallélo-
gramme de
Tchebycheff.

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
77	МЕХАНИЗМ ЭВАНСА.	1) $AB = BC \approx BE$; $AD = \frac{AB + BC + CD}{3}$; $CD > \frac{AB}{4}$ (рис. 23); 2) $O_1A \approx O_2B$; $O_1O_2 = \frac{1}{3}(O_1A + O_2B + BA)$; $BA > \frac{1}{4}O_1A$; $BM = MA$ (рис. 24); 3) $O_1A = AB \approx AC = 100$; $O_1O_2 = 141$; $O_2B = 5$ (рис. 25). Плоский шарнирный четы- рехзвенный механизм, у кото- рого одна из точек шатуна опи- сывает траекторию, достаточно мало отклоняющуюся от пря- мой, и размеры звеньев имеют следующие соотношения: $AB =$ $= BC = BE$ (рис. 26).			Parallélo- gramme d'Evans.	Gerad- führungs- mechanismus von Evans.	
78	МЕХАНИЗМ УАТТА.	Плоский шестизвенный шар- нирный механизм, у которого одна из точек параллелограмма, образованного присоединением двух добавочных звеньев, опи- сывает траекторию, достаточно мало отклоняющуюся от пря- мой (рис. 27).		Parallélo- gramme de Watt.	Mechanis- mus von Watt.	Watt's straight-line mechanism.	
79	ТРЕХЗВЕННАЯ ВИНТОВАЯ ЦЕПЬ.	Кинематическая замкнутая цепь, состоящая из трех зве- ньев, соединенных в три винто- вые пары с общей осью (рис. 28).		Chaîne à vis.	Konaxiale Schrauben- kette.	Three-link screw mecha- nism.	

80	ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫЙ ВИНТ.	Трехзвенная замкнутая цепь с одной поступательной и двумя винтовыми парами, имеющими при разных шагах одинаковые направления нарезок и общую ось, совпадающую с направлением движения поступательной пары (рис. 29).	Vis différentielle.	Differential screw.	Термин „вагонная стяжка“ отражает лишь частный случай применения определяемого механизма. Поэтому предлагается для общего случая новый термин „вагонная стяжка“.
81	ВИНТОВАЯ СТЯЖКА.	Трехзвенная замкнутая цепь с одной поступательной и двумя винтовыми парами, имеющими при равных шагах разные направления нарезок и общую ось, совпадающую с направлением движения поступательной пары (рис. 30).	Ciseaux à vis.		
82	МЕХАНИЗМ СУППОРТА.	Трехзвенная замкнутая цепь, образованная одной поступательной, одной вращательной и одной винтовой парами (рис. 31).	Vis à coulisse.	Mechanismus des Drehbank-supports.	
83	ПРОСТРАНСТВЕННЫЙ СЕМИЗВЕННЫЙ ШАРНИРНЫЙ МЕХАНИЗМ.	Простейший шарнирный пространственный механизм, образованный парами 5-го класса, расположенные осей которых не стеснено никакими условиями.	Chaîne cinématique articulée gauche.		
84	ПРОСТРАНСТВЕННАЯ ПЯТИЗВЕННАЯ ШАРНИРНАЯ ГРУППА.	Пространственная кинематическая цепь, образованная парами 5-го класса, которая после присоединения ее крайними кинематическими парами к стойке теряет подвижность.			
85	ПРОСТРАНСТВЕННЫЙ ШЕСТИЗВЕННЫЙ ШАРНИРНЫЙ МЕХАНИЗМ.	Пространственный механизм, образованный шестью парами 5-го класса, оси которых пересекаются по три в двух точках (рис. 32).			

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
86	СФЕРИЧЕСКИЙ МЕХАНИЗМ.	Пространственный механизм, образованный парами 5-го класса, все оси которых пересекаются в одной точке.		Mécanisme sphérique.	Sphärischer Mechanismus.	Spheric linkage.	
87	СФЕРИЧЕСКИЙ ЧЕТЫРЕХЗВЕН- НЫЙ МЕХА- НИЗМ.	Сферический механизм, образованный четырьмя парами 5-го класса, оси которых пересекаются в одной точке (рис. 33).		Quadrilatère sphérique articulé.	Sphärisches Gelenkviereck.	Quadric linkage on a sphere.	
88	ШАРНИР ГУ- КА.	Сферический четырехзвенный механизм, у которого три пары имеют взаимно перпендикулярные оси (рис. 34).		Joint de Hooke.	Hookescher Schlüssel. Universal- gelenk.	Hooke's Joint. Universal joint.	
89	СФЕРИЧЕСКИЙ КРИВОШИПНО- ЩАТУННЫЙ МЕ- ХАНИЗМ.	Сферический четырехзвенный механизм, у которого оси пар коромысла взаимно перпендикулярны.		Manivelle à coulisse sphérique.	Sphärische Schubkurbel- kette.		
90	МЕХАНИЗМ КАЧАЮЩЕГОСЯ ДИСКА. (Механизм ка- чающейся шайбы).	Сферический четырехзвенный механизм с шатуном в виде диска (рис. 35).		Mécanisme de disque oscillant.	Taumel- Scheibe.		
91	МЕХАНИЗМ БЕННЕТА.	Пространственный шарнирный четырехзвенный механизм, у которого: а) противоположные звенья одинаковы; б) направление кратчайшего расстояния между шарнирами одного звена пересекается с направлением кратчайшего расстояния между шарнирами				Bennet's mechanism.	

92	ДВОЙНОЙ ШАРНИР ГУКА.	соседнего звена в точке, лежащей на оси шарнира, соединяющего оба эти звена, и с) отношение длины звеньев прямо пропорционально отношению синусов углов звеньев. Пространственный шестизвенный шарнирный механизм, у которого оси пар, пересекающиеся в одной точке, взаимно перпендикулярны и оси пар среднего звена параллельны между собою (рис. 36).	Double joint de Hooke.	Doppelte Kreuzgelenkkopplung.	Double universal joint.
93	МУФТА ГУБЭ.	Пространственный шестизвенный шарнирный механизм, у которого оси пар, пересекающиеся в одной точке, взаимно перпендикулярны и оси пар среднего звена также взаимно перпендикулярны (рис. 37).			
94	НАПРАВЛЯЮЩИЙ СФЕРИЧЕСКИЙ МЕХАНИЗМ.	Сферический механизм, у которого одна из точек шатуна описывает дугу большого круга благодаря определенным соотношениям между звеньями.	Mécanisme des cames.	Daumengetriebe.	Cam mechanism.
95	КУЛАЧКОВЫЙ МЕХАНИЗМ.	Механизм, имеющий в своем составе, по крайней мере, одну высшую пару (рис. 38).	Came.	Daumen-Nocken.	Cam.
96	КУЛАЧОК. (Кулак).	Звено, входящее в высшую пару кулачкового механизма и условно принятое за ведущее.			
97	ЭКСЦЕНТРИК.	Кулачок, имеющий форму круглого цилиндра с эксцентрично расположенной осью вращения.	Excentrique.	Exzenter.	Eccentric.

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
98	ЗУБЧАТЫЙ МЕ- ХАНИЗМ.	Многократный кулачковый механизм.		Engrenage.	Zahnrad- getriebe. Zahnrad- getriebe.	Gear train. Toothed gear.	Под "многократным кулачковым механизмом" подразумевается ряд ку- лачков, принадлежащих одному конструктивному элементу и жестко соединенных между со- бою. Обычно под "зубчатым механизмом" в технике подразумевается более узкое понятие, однако представляется правиль- ным объединить все ме- ханизмы, методы проек- тирования которых один и те же, одним термином, что и нашло отражение в предлагаемом опреде- лении. Возможно, что при окончательном со- гласовании проекта для данного понятия будет предложен более широ- кий термин.
99	ЗУБЧАТОЕ ЗВЕНО. (Зубчатка).	Элемент зубчатого механиз- ма, несущий зубцы.					
100	ЗУБЧАТОЕ КОЛЕСО.	Зубчатое звено, имеющее вращательное движение.		Roue dentée.	Zahnrad.	Toothed wheel.	
101	ЦИЛИНДРИЧЕ- СКОЕ ЗУБЧАТОЕ КОЛЕСО.	Зубчатое колесо с зубцами, расположенными на цилиндри- ческой поверхности.		Roue dentée cylindrique.	Zylindri- sches Zahn- rad.	Spur gear wheel.	

102	КРУГЛОЕ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЕ ЗУБЧАТОЕ КОЛЕСО. (Круглое зубчатое колесо).	Цилиндрическое зубчатое колесо, зубцы которого расположены на поверхности круглого цилиндра.	Roue dentée cylindrique de cercle.	Rundes zylindrisches Zahnrad.	Circular spur gear.
103	КОНИЧЕСКОЕ ЗУБЧАТОЕ КОЛЕСО.	Зубчатое колесо с зубцами, расположенными на конической поверхности.	Roue dentée conique.	Kegelzahnrad. Konisches Zahnrad.	Bevil gear wheel.
104	ЗУБЧАТАЯ РЕЙКА.	Зубчатое звено, имеющее поступательное движение.	Crémallière.	Zahnstange.	Gear rack.
105	ЗУБЧАТОЕ ЗАЦЕПЛЕНИЕ.	Два зубчатых колеса, находящихся в соприкосновении своими зубцами.		Zahnräderpaar. Zahnradpaar.	Gearing.
106	ЦИЛИНДРИЧЕСКОЕ ЗУБЧАТОЕ ЗАЦЕПЛЕНИЕ. (Цилиндрическое зацепление).	Зубчатое зацепление, в котором зубцы расположены по цилиндрическим поверхностям.	Engrenage cylindrique.	Zylindrische Zahnräderpaar.	Spur gearing.
107	ВНЕШНЕЕ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЕ ЗАЦЕПЛЕНИЕ.	Цилиндрическое зацепление, в котором зубцы зубчатых колес расположены по внешним поверхностям цилиндров.	Engrenage cylindrique extérieure.	Zahnradgetriebe mit äußerer Verzahnung.	External spur gearing.
108	ВНУТРЕННЕЕ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЕ ЗАЦЕПЛЕНИЕ.	Цилиндрическое зацепление, в котором зубцы одного из зубчатых колес расположены по внутренней поверхности цилиндра.	Engrenage cylindrique intérieure.	Zahnradgetriebe mit innerer Verzahnung.	Internal spur gearing.
109	КОНИЧЕСКОЕ ЗУБЧАТОЕ ЗАЦЕПЛЕНИЕ. (Коническое зацепление).	Зубчатое зацепление, в котором зубцы расположены по поверхностям конусов с общей вершиной.	Engrenage conique.	Kegelzahnradpaar.	Bevil gearing.
110	РЕЕЧНОЕ ЦИЛИНДРИЧЕСКОЕ ЗАЦЕПЛЕНИЕ.	Цилиндрическое зацепление, в состав которого входят зубчатое колесо и зубчатая рейка.	Engrenage à crémallière.	Zahnstangengetriebe.	Gearing into a rack.

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
111	ДИФФЕРЕН- ЦИАЛ.	Зубчатый механизм, обла- дающий несколькими степеня- ми подвижности и имеющий целью сложение вращательных движений.		Train diffé- rentiel.	Differential- getriebe. Ausgleich- getriebe.	Differential.	
112	ПЛАНЕТАР- НЫЙ МЕХА- НИЗМ.	Зубчатый механизм, точки отдельных звеньев которого имеют эпициклическое или гипоциклическое движение (рис. 39).		Train épi- cycloïdal.	Planeten- getriebe. Umlauf- getriebe.	Epicyclic gear train. Planetary gear.	
113	СОЛНЕЧНОЕ КОЛЕСО. (Планетарная шестерня).	Зубчатое колесо планетар- ного механизма, жестко скре- пленное со стойкой или вра- щающееся вокруг неподвижной оси (рис. 39).		Roue plané- taire.	Sonnenrad. Planetenrad.	Sun gear.	
114	САТЕЛЛИТ.	Зубчатое колесо планетар- ного механизма, точки которо- го имеют эпициклическое или гипоциклическое движение (рис. 39).		Satellite.	Satellit. Sternrad.	Planet wheel. Planet pi- nion.	
115	ВОДИЛО.	Промежуточное звено, вхо- дящее с сателлитом в сцепле- ние с колесом в нижнем кине- матические пары (рис. 39).		Conducteur.	Steg.	Supporting arm. Arm carrying planet pi- nions.	
116	ВИНТОВОЕ КОЛЕСО.	Зубчатое колесо, рабочие части зубцов которого огра- ничены винтовыми поверхно- стями.		Roue à vis.	Schrauben- rad.	Screw wheel.	
117	ВИНТОВОЕ ЗА- ЦЕПЛЕНИЕ.	Два зубчатых винтовых ко- леса, находящиеся в сопряже- нии своими зубцами.		Engrenage à vis.		Screw gear- ing.	

118	ХРАПОВОЙ МЕХАНИЗМ.	Кулачковый механизм, допускающий движение связанной с ним кинематической системы только в одном направлении и препятствующий ее движению в обратном (рис. 40).	Arrêtage.	Gesperrtrieb. Gesperre.	Ratchet gear.
119	АНКЕРНЫЙ МЕХАНИЗМ.	Кулачковый механизм, в котором одно из звеньев (зубчатое колесо) имеет вращательное движение с остановками, а другое звено (анкер) — колебательное движение, получаемое от зубчатого колеса (рис. 41).	Echappement à recul. pos.	Anker- gesperre.	Anchor es- capement.
120	МЕХАНИЗМ МАЛЬТИЙСКОГО КРЕСТА. (Мальтийский крест).	Кулачковый механизм, допускающий движение системы с остановками и замыкающий одно из звеньев на время остановки (рис. 42).	Mécanisme de croix de Malte.	Malteser- kreuzge- triebe.	Geneva wheels. Geneva stop.
121	ГИБКАЯ ПЕРЕ- ДАЧА.	Механизм, в состав которого входит гибкое звено.	Transmission flexible.	Getriebe mit bigamen Gliedern.	Belt trans- mission. Rope trans- mission.
122	ЦЕПНАЯ ПЕРЕ- ДАЧА.	Гибкая передача с зубчатым гибким звеном (цепью).	Transmission par chaîne.	Kettengetrie- be.	Chain trans- mission.
123	ГИРОСКОПИ- ЧЕСКИЙ МЕХА- НИЗМ.	Пространственный двухзвенный механизм с шаровой парой.	Mécanisme gyroscopi- que.	Kreisel- mechanismus	
124	ГИРОСКОП ПЛЮКЕРА.	Гироскопический механизм симметричного гироскопа, у которого шаровая пара осуш- ствлена одной парой 5-го клас- са и одной парой 4-го класса, с центром тяжести подвижного звена, лежащим вне точки опоры (случай Лагранжа).			

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				француз- ский	немецкий	английский	
125	ГИРОСКОП БОННЕНБЕР- ГЕРА.	Гирскопический механизм симметричного гироскопа, у которого шаровая пара осуществлена тремя парами 5-го класса, с центром тяжести подвижного звена в точке опоры (случай Эйлера).					
126	ГРУППА ПО АССУРУ. (Группа).	Кинематическая цепь, теряющая подвижность после присоединения ее крайними кинематическими парами к стойке.					Термины 126—141 относятся к классификации механизмов, предложенной в основном проф. Ассуром. Под применяемыми в определениях этих терминов сокращенным термином, класс, надо понимать «класс цепи по Ассуру».
127	КЛАСС ЦЕПЕЙ ПО АССУРУ. (Класс).	Совокупность кинематических цепей, удовлетворяющих определенной закономерности их образования.					
128	ПОВОДОК.	Звено группы, входящее в две нижние кинематические пары и присоединяющее группу к основному механизму (рис. 43).				Binary link.	
129	БАЗИСНОЕ ЗВЕНО.	Звено группы, входящее более чем в две кинематические пары (рис. 43).				Ternary link. Quaternary link.	
130	ПОРЯДОК ГРУППЫ.	Число поводков группы.					

В случае желательности применения сокращенного способа написания терминов 131—141 и т. п. предлагается для указания «класса цепей» использовать римские цифры, а для указания порядка группы — арабские (например, «группа I класса», «механизм II класса», «механизм I класса 2-го порядка»).

Группа, представляющая собой незамкнутую кинематическую цепь, у которой каждое базисное звено имеет хотя бы один поводок (рис. 43).

Механизм, в состав которого входят группы не выше первого класса (рис. 44).

Механизм первого класса, в состав которого наивысшими группами входят группы 2-го порядка (рис. 45).

Механизм первого класса, в состав которого наивысшими группами входят группы 3-го порядка (рис. 46).

Механизм первого класса, в состав которого наивысшими группами входят группы n -го порядка.

Группа, представляющая собой незамкнутую кинематическую цепь, у которой имеется хотя бы одно базисное звено, не имеющее поводков (рис. 47).

Механизм, в состав которого наивысшими группами входят группы второго класса (рис. 48).

ГРУППА ПЕРВОГО КЛАССА.

МЕХАНИЗМ ПЕРВОГО КЛАССА.

МЕХАНИЗМ ПЕРВОГО КЛАССА ВТОРОГО ПОРЯДКА.

МЕХАНИЗМ ПЕРВОГО КЛАССА ТРЕТЬЕГО ПОРЯДКА.

МЕХАНИЗМ ПЕРВОГО КЛАССА n -ГО ПОРЯДКА.

ГРУППА ВТОРОГО КЛАССА.

МЕХАНИЗМ ВТОРОГО КЛАССА.

№ п/п.	Предлагаемый термин	Определение термина	Синонимы	Иностранные термины			Обоснование выбора и примечания
				Француз- ский	немецкий	английский	
138	МЕХАНИЗМ ВТОРОГО КЛАС- СА ШЕСТОГО ПОРЯДКА.	Механизм второго класса, в состав которого наивысшими группами входят группы 6-го порядка (т. е. простейшие группы второго класса).					
139	МЕХАНИЗМ ВТОРОГО КЛАС- СА <i>n</i> -го ПОРЯД- КА.	Механизм второго класса, в состав которого наивысшими группами входят группы <i>n</i> -го порядка.					
140	ГРУППА ТРЕ- ТЬЕГО КЛАССА.	Группа, представляющая со- бой кинематическую цепь с одним замкнутым контуром (рис. 49).					
141	МЕХАНИЗМ ТРЕТЬЕГО КЛАС- СА.	Механизм, в состав которого наивысшими группами входят группы третьего класса (рис. 50).					

О Г Л А В Л Е Н И Е

	<i>Стр.</i>
От Комиссии технической терминологии	3
Введение	5
Терминология	8

БЮЛЛЕТЕНЬ КОМИССИИ ТЕХНИЧЕСКОЙ ТЕРМИНОЛОГИИ

ПОД РЕДАКЦИЕЙ

АКАД. С. А. ЧАПЛЫГИНА и Д. С. ЛОТТЕ

- Вып. I** — Рациональная терминология термической обработки металлов и сплавов. 1934 г. Стр. 39.
- Вып. II** — Рациональная терминология по коррозии металлов. 1935 г. Стр. 28. Ц. 2 р.
- Вып. III** — Рациональная терминология теоретической механики. Часть 1. Кинематика. 1935 г. Стр. 20. Ц. 1 р. 25 к.
- Вып. IV** — Рациональная терминология теоретической механики. Часть 2. Статика. 1935 г. Стр. 15. Ц. 1 р. 25 к.
- Вып. V** — Терминология теоретической механики. Часть 3. Гидростатика. 1936 г. Стр. 12. Ц. 1 р. 25 к.
- Вып. VI** — Терминология автоблокировки. 1936 г. Стр. 28. Рис. 12. Ц. 1 р. 50 к.
- Вып. VII** — Терминология теоретической механики. Часть 4. Теория Ньютоновского притяжения. 1936 г. Стр. 15. Ц. 1 р. 50 к.
- Вып. VIII** — Терминология термометрии и калориметрии. 1936 г. Стр. 40. Ц. 2 р. 50 к.
- Вып. IX** — Терминология по механическим свойствам и испытанию материалов. 1936 г. Стр. 39. Ц. 2 р. 50 к.
- Вып. X** — Терминология теоретической механики. Часть 5. Гидродинамика. 1936 г. Стр. 23. Ц. 1 р. 50 к.
- Вып. XI** — Терминология электрической передачи изображений. 1936 г. Стр. 39. Ц. 2 р. 50 к.
- Вып. XII** — Терминология теоретической механики. Часть 6. Теория упругости. 1936 г. Стр. 32. Ц. 2 р.
- Вып. XIV** — Терминология деталей машин. 1937 г. Стр. 30. Рис. 82. Ц. 1 р. 25 к.
- Вып. XV** — Терминология термодинамики. 1937 г. Стр. 122. Рис. 20. Ц. 5 р.
- Вып. XVI** — Терминология по паровозам. Часть I. 1937 г. Стр. 44. Ц. 2 р.
- Вып. XVII** — Терминология радиотехники. 1937 г. Стр. 23. Ц. 1 р.
- Вып. XVIII** — Терминология сварки металлов. 1937 г. Стр. 30. Рис. 12. Ц. 2 р.
- Вып. XIX** — Терминология строительной механики. 1937 г. Стр. 31. Ц. 2 р.

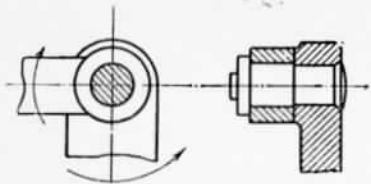


Рис. 1. Вращательная пара.
(К термину 16.)

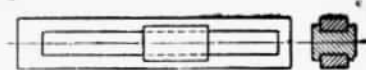


Рис. 2. Поступательная пара.
(К термину 17.)



Рис. 3. Шаровая пара.
(К термину 18.)

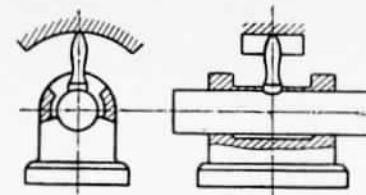


Рис. 4. Цилиндрическая пространственная пара.
(К термину 19.)

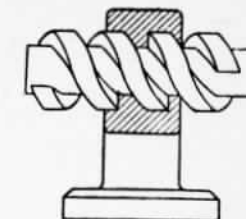


Рис. 5. Винтовая пара.
(К термину 20.)



Рис. 6. Простая кинематическая цепь.
(К терминам 24 и 27.)

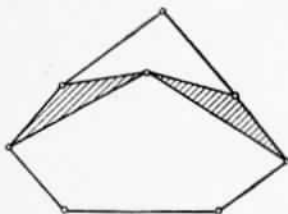


Рис. 7. Сложная кинематическая цепь.
(К терминам 25 и 29.)



Рис. 8. Незамкнутая простая кинематическая цепь.
(К термину 26.)

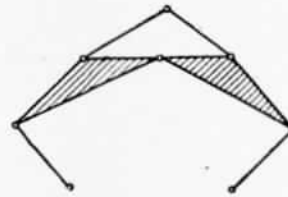


Рис. 9. Незамкнутая сложная кинематическая цепь.
(К термину 28.)

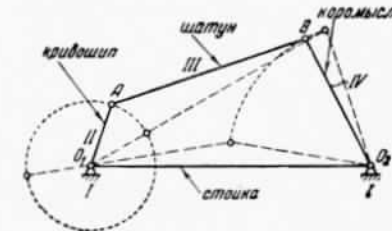


Рис. 10. Плоский шарнирный четырехзвенник.
(К терминам 49 — 53.)

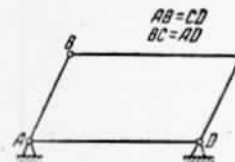


Рис. 11. Шарнирный параллелограм.
(К термину 55.)

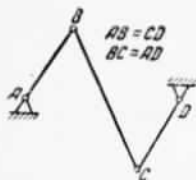


Рис. 12. Шарнирный антипараллелограм.
(К термину 56.)

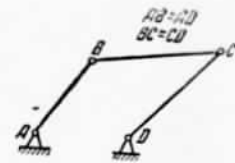


Рис. 13. Механизм Галлоуэя.
(К термину 57.)

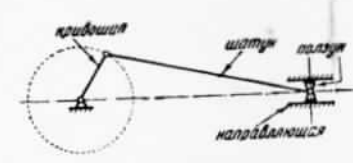


Рис. 14. Кривошипно-шатунный механизм.
(К терминам 58 — 61.)



Рис. 15. Дезаксиальный кривошипно-шатунный механизм.
(К термину 62.)

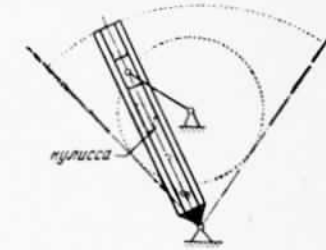


Рис. 16. Кулисный механизм.
(К терминам 63 — 64.)

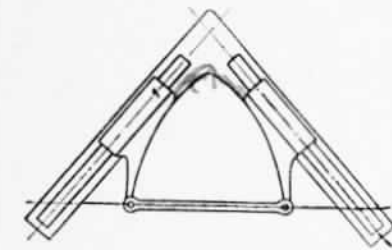


Рис. 17. Кинематическая цепь двойного ползуна.
(К термину 65.)

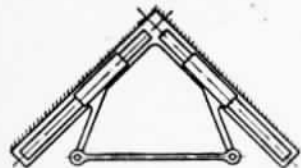


Рис. 18. Четырехзвенный эллипсограф.
(К термину 67.)

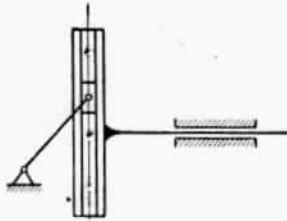


Рис. 19. Кривошипный механизм двойного ползуна.
(К термину 69.)

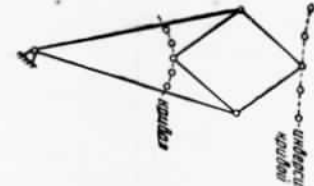


Рис. 20. Инверсор Поселье.
(К термину 73.)

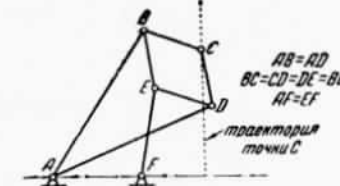


Рис. 21. Прямилло Поселье-Липкина.
(К термину 74.)

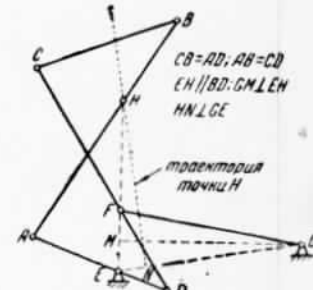


Рис. 22. Прямилло Гарта.
(К термину 75.)

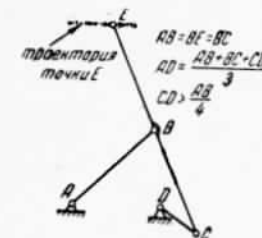


Рис. 23. Прямилло Чебышева.
(К термину 76.)

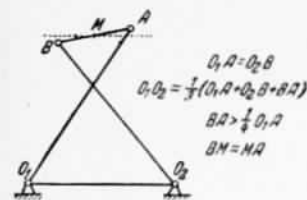


Рис. 24. Прямилlo Чебышева.
(К термину 76.)

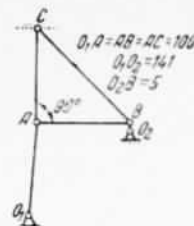


Рис. 25. Прямилlo Чебышева.
(К термину 76.)

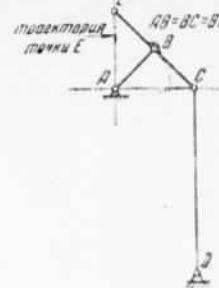


Рис. 26. Механизм Эванса.
(К термину 77.)

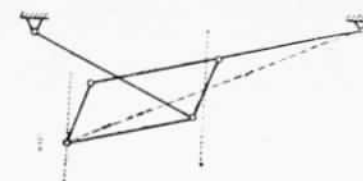


Рис. 27. Механизм Уатта.
(К термину 78.)

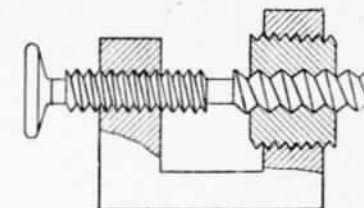


Рис. 28. Трехзвенная винтовая цепь.
(К термину 79.)

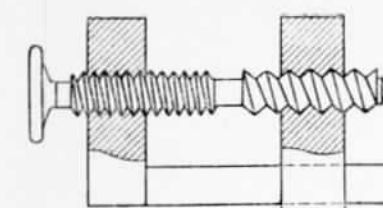


Рис. 29. Дифференциальный винт.
(К термину 80.)

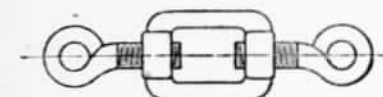


Рис. 30. Винтовая стяжка.
(К термину 81.)

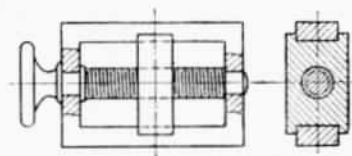


Рис. 31. Механизм суппорта.
(К термину 82.)

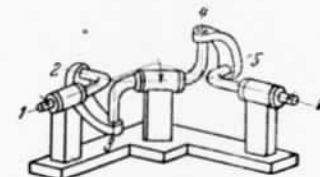


Рис. 32. Пространственный шестизвенный шарнирный механизм.
(К термину 85.)

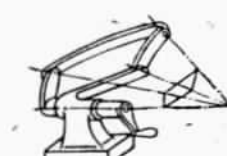


Рис. 33. Сферический шестизвенный механизм.
(К термину 87.)



Рис. 34. Шарнир Гукa.
(К термину 83.)

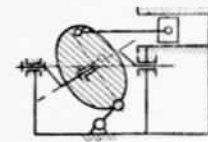


Рис. 35. Механизм качающегося диска.
(К термину 90.)

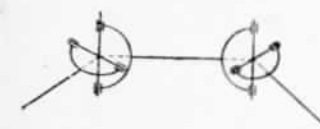


Рис. 36. Двойной шарнир Гукa.
(К термину 92.)

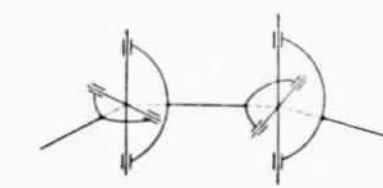


Рис. 37. Муфта Губэ.
(К термину 93.)

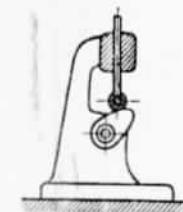


Рис. 38. Кулачковый механизм.
(К термину 95.)

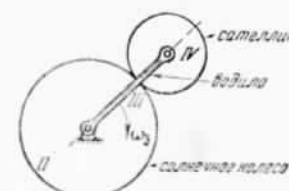


Рис. 39. Планетарный механизм.
(К терминам 112 - 115.)

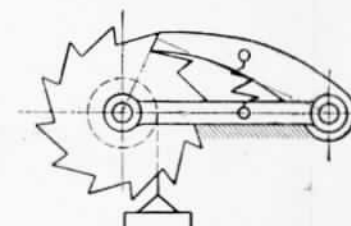


Рис. 40. Храповый механизм.
(К термину 118.)



Рис. 41. Анкерный механизм.
(К термину 119.)



Рис. 42. Механизм мальтийского креста.
(К термину 120.)

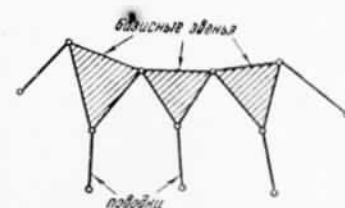


Рис. 43. Группа первого класса.
(К терминам 128, 129 и 131.)

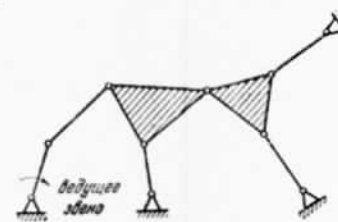


Рис. 44. Механизм первого класса.
(К термину 132.)

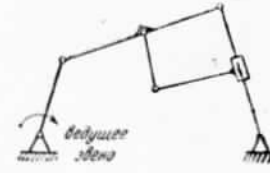


Рис. 45. Механизм первого класса второго порядка.
(К термину 133.)

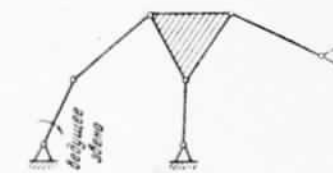


Рис. 46. Механизм первого класса третьего порядка.
(К термину 134.)

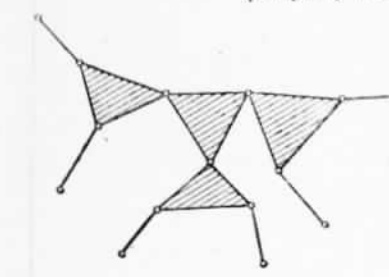


Рис. 47. Группа второго класса.
(К термину 136.)

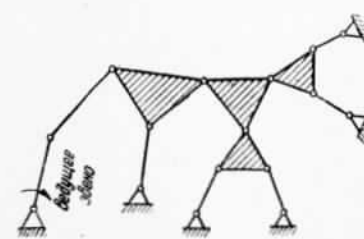


Рис. 48. Механизм второго класса.
(К термину 137.)

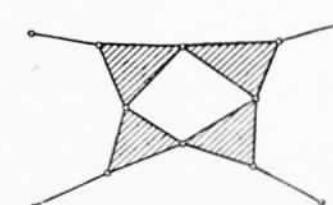


Рис. 49. Группа третьего класса.
(К термину 140.)

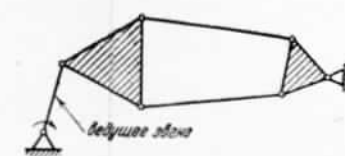


Рис. 50. Механизм третьего класса.
(К термину 141.)

Бр 104453

Цена 1 руб. 50 коп.

К—418

0187



0000000587399

1938