

Def: Definiált gép: létezik olyan elemi mechanizmus, amely minden "előző" lépés mellett AEI technika megvalósítására képes.

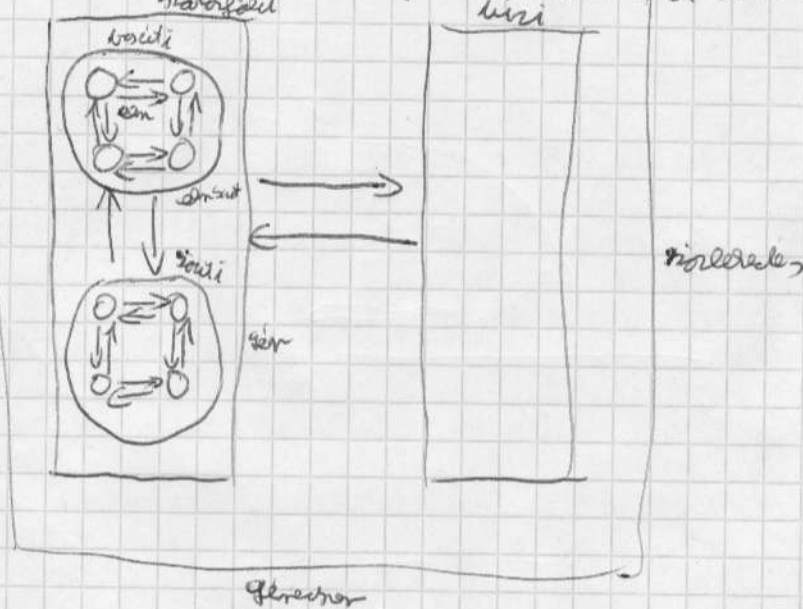
tervez: nem önállóan készült egy adott és egy feladatát követően valószínű a tervezés.

Számítások $\rightarrow$ számítás a tervezés és a tervezés (egybeesés)

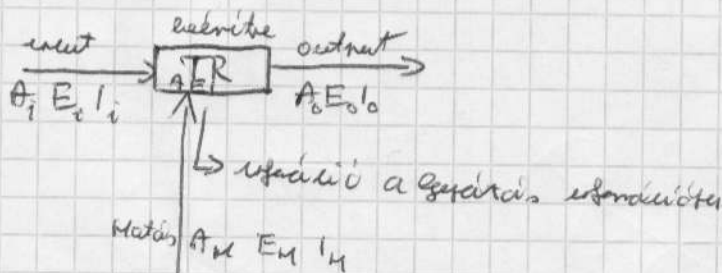
tervezés $\rightarrow$ nem tudjuk mi van benne

tervezés $\rightarrow$ ha minden számítás.

Definiált. el kell dönteni mi az elem. az elem lehet egy szám de egy szám is az elem mindig a számításnál van mindig leírásuk az elem



Technika tervezés



Az az a tervezés

1. lépés $\rightarrow$ gépműködés az energia az energiaforrás az energia az I, és az E
azaz ~~az~~ tervezés

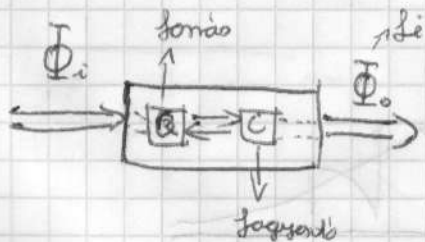
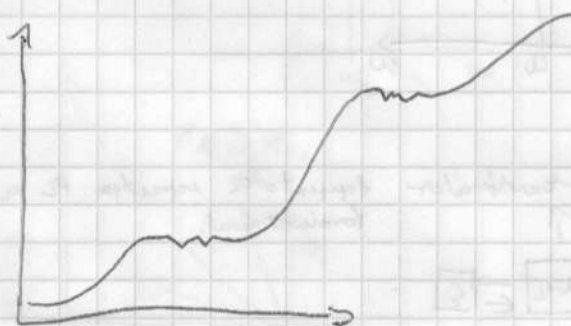
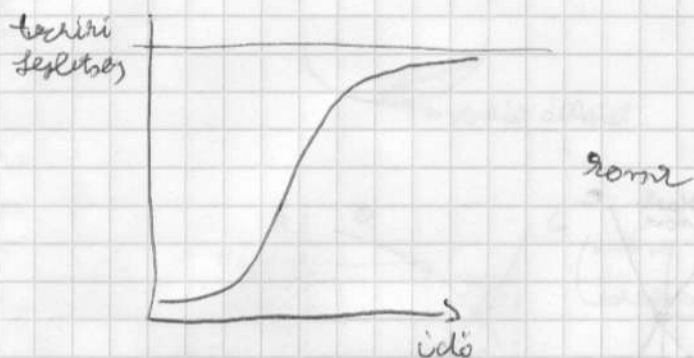
2. lépés $\rightarrow$ gépműködés az energia az energiaforrás az energia az I, és az E
azaz ~~az~~ tervezés

3. pont. Radonok túlsúlyú gáz. néhol vízben. leggyakrabban
 autotitrálás áradata (bővebb leírás)
 AE gázról az első árado I nr

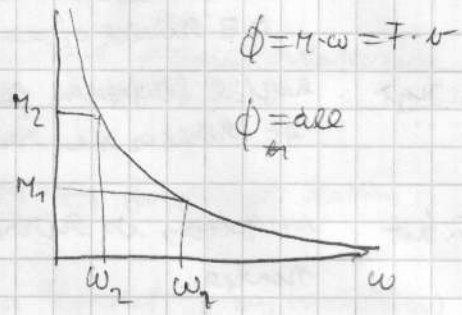
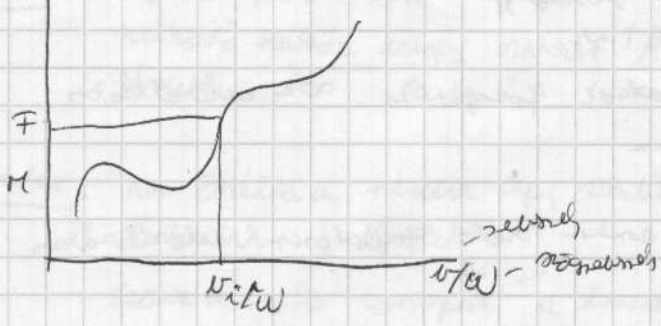
4. pont. legfőbb fűtőanyag fűtő. natúr gőzgenerátor az autotitrálás
 AE gázról az első árado I nr

5. pont. vázlatos az AE gázról az első árado gázról az autotitrálás
 pontja.

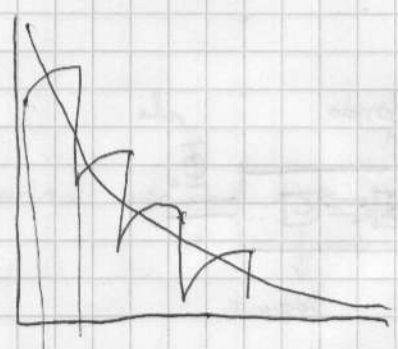
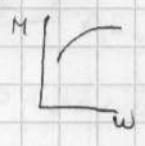
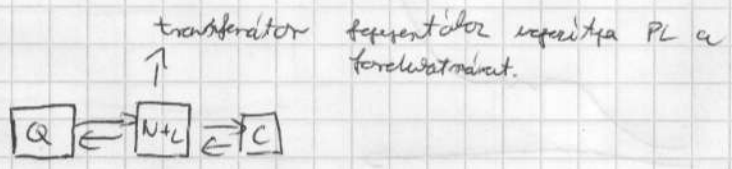
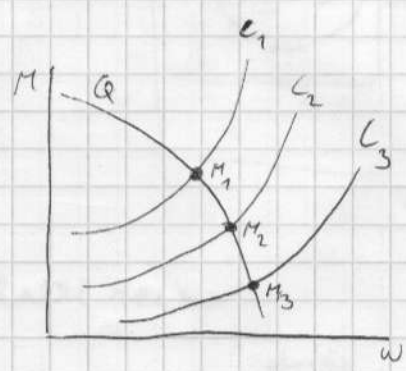
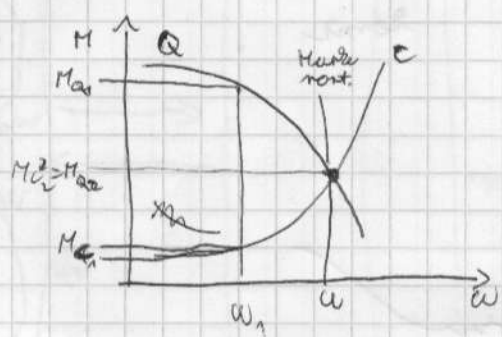
(6. pont) gáztranszmitter gáz.



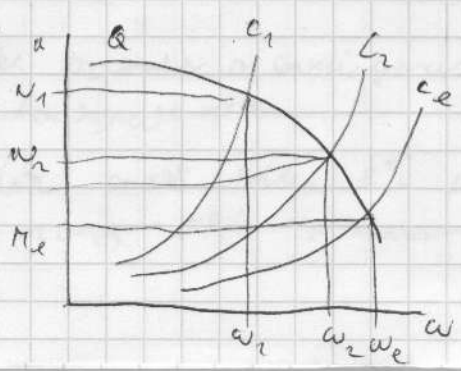
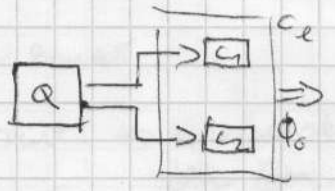
ω / $\frac{F}{M}$ *frequency*



Förös és frekvencia karakterisztika

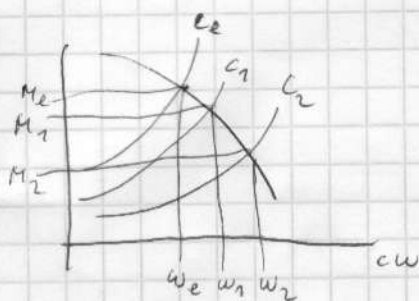
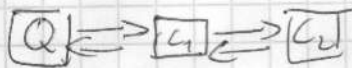


Frekvencia jelviszony karakterisztika



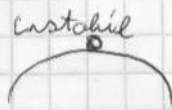
reprezentáció jelviszony karakterisztika

Soros hatás

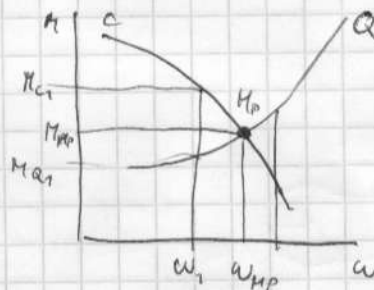
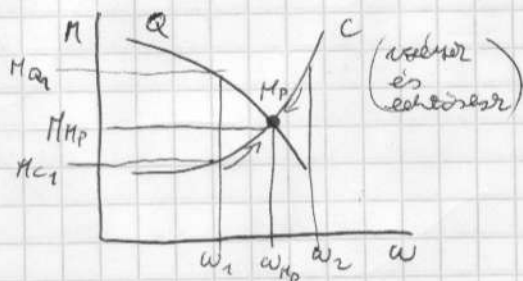


ezzel az előzővel együtt reprodukciós rendszer

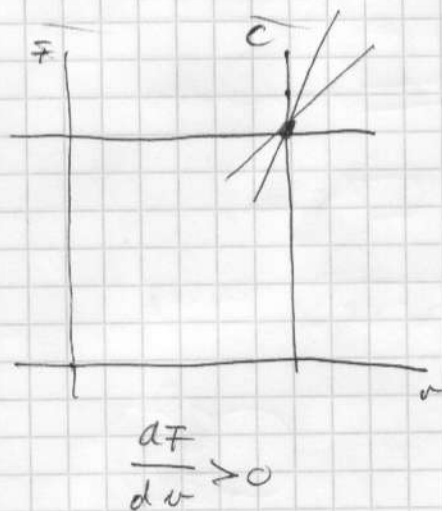
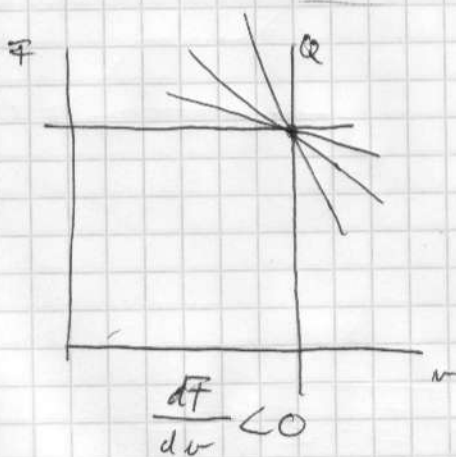
Figyelni kell a dinamikus egyensúlyra.



a rendszer mál



$$r_Q > r_{C1}$$



Konvergenzia mértéke: ellentét vagy felismerés pozitívumai.

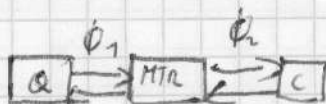
olyan állapotban leszünk amikor megadjuk a paramétereket.

Hajtások

Értéke: átvitt teljesítmény és forgómomentum visz.

Állapota: geometriai kivétel

anyagok károsod.



Hajtás

$$\Phi_1 \geq \Phi_2$$

$$\Phi = MW = F \cdot v$$



dörzslés

$$v_{k1} = v_{k2} \rightarrow \text{ha nem egyezik meg, akkor}$$

$$\omega = \frac{v_k}{r}$$

$$r_1 \cdot \omega_1 = r_2 \cdot \omega_2$$

$$d_1 \omega_1 = d_2 \omega_2$$

$$i = \frac{d_1}{d_2} = \frac{\omega_2}{\omega_1}$$

mivel mindig az átvitt
amelyik irány a nagyobb

átvitel



$$v_{k1} = v_{k2}$$

szomszédos

első

utolsó

hajtások:



$$v_{k1} = v_{k2}$$

$$i = \frac{d}{d_2} = \frac{\omega_2}{\omega_1} = \frac{z_1}{z_2}$$

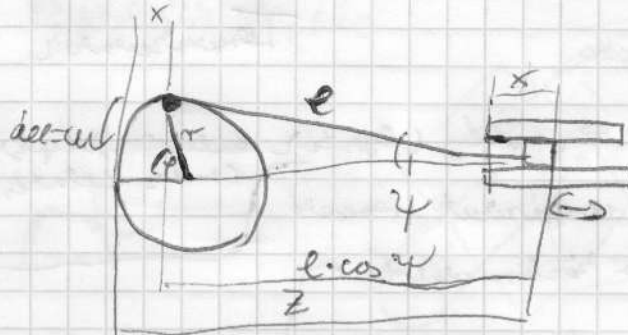
hajtás (z) oldal az átvitt

$$z \sim d$$

az átvitt oldal

$$d = m \cdot z$$

Foregattens løst



$$x = z - l$$

$$z = x + l = r(1 - \cos \phi) + l \cos \psi$$

$$x = r(1 - \cos \phi) + l \cos \psi - l$$

$$x = r(1 - \cos \phi) - l(1 - \cos \psi)$$

$$r \sin \phi = l \sin \psi$$

$$\frac{r}{l} \sin \phi = \sin \psi$$

$$\cos \psi = \sqrt{1 - \sin^2 \psi}$$

$$\cos \psi = \sqrt{1 - \left(\frac{r}{l} \sin \phi\right)^2}$$

$$x = r(1 - \cos \phi) - l \left(1 - \sqrt{1 - \left(\frac{r}{l} \sin \phi\right)^2}\right)$$

$$x(t) = r(1 - \cos(\omega t)) - l \left(1 - \sqrt{1 - \frac{r^2}{l^2} \sin^2(\omega t)}\right)$$

$$v(t) = r \omega \sin(\omega t) - l \cdot \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{r^2}{l^2} \sin^2(\omega t)}} \cdot \frac{r^2}{l^2} \cdot 2 \sin(\omega t) \cos(\omega t)$$

$$x = r - r \cos \phi = r(1 - \cos \phi) = r(1 - \cos(\omega t))$$

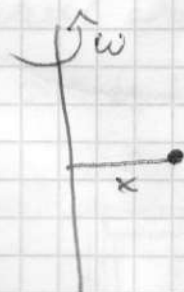
$$x(t) = r(1 - \cos(\omega t))$$

$$v = r \omega \sin(\omega t)$$

$$a(t) = r \omega^2 \cos(\omega t)$$

$$d(t) = r \omega^2 \cos \omega t$$

Foregattens løst



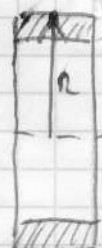
$$\Theta = m x^2$$

$$M = \beta \cdot \Theta$$

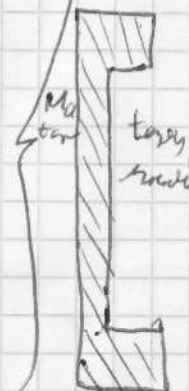
$$F = m \cdot a$$



$$\Theta = \frac{1}{2} M l^2$$



$$\Theta = M l^2$$

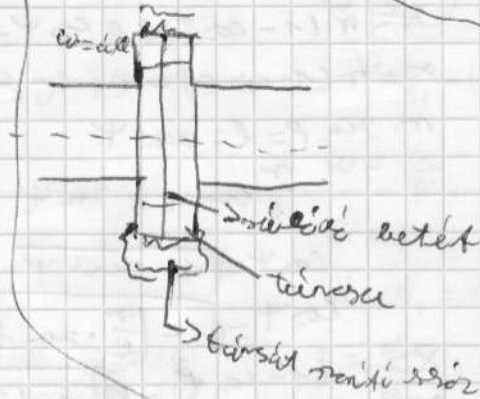


Tengelyrendszér

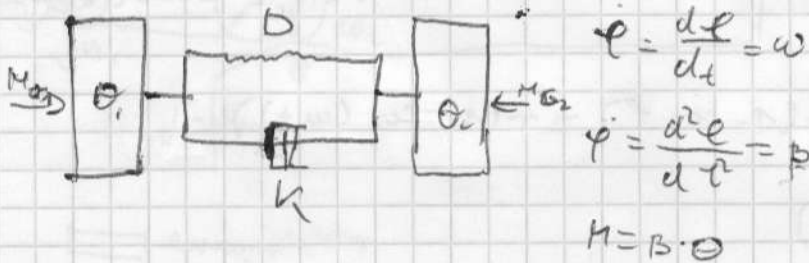
- Fix rögzítés (egyértékű billesztés) együttes közös mozdulat nélkül
- és megfordított megfordított
- Összefüggés alakja



hosszú forgatónyomaték
gumi szellőzőcsőre



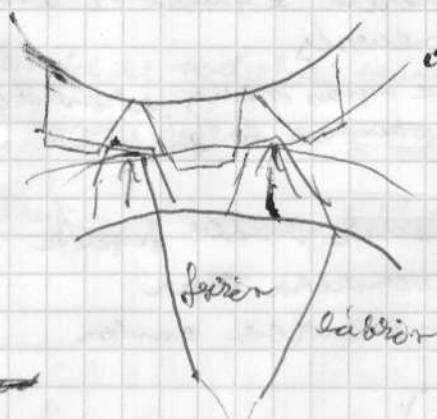
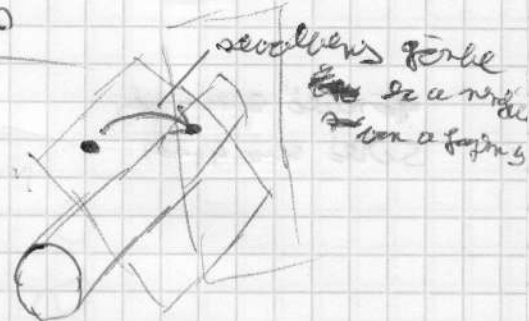
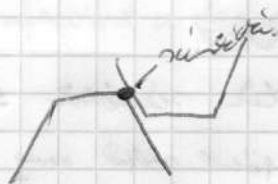
egyetlen elmozdulás



$$\begin{aligned} M_1 &= M_{g1} - K_B \dot{\varphi}_1 - D \Delta \varphi_1 \\ M_2 &= M_{g2} - K_B \dot{\varphi}_2 - D \Delta \varphi_2 \end{aligned} \quad \left. \begin{aligned} \Delta \varphi &= \varphi_1 - \varphi_2 \\ \Delta \dot{\varphi} &= \dot{\varphi}_1 - \dot{\varphi}_2 \end{aligned} \right\} \quad \begin{aligned} \Delta \varphi_1 &= \varphi_1 - \varphi_2 \\ \Delta \varphi_2 &= \varphi_2 - \varphi_1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Theta_1 \ddot{\varphi}_1 &= M_{g1} - K(\dot{\varphi}_1 - \dot{\varphi}_2) - D(\varphi_1 - \varphi_2) \\ \Theta_2 \ddot{\varphi}_2 &= M_{g2} - K(\dot{\varphi}_2 - \dot{\varphi}_1) - D(\varphi_2 - \varphi_1) \end{aligned}$$

Fogászorrier hajtás



kontúr

fogszorrier

fogdív

fognyél

fogtest

fogtest

(módosított) $m \sim d$ (átmérő)

$m \sim z$ (fogszám)

$$d = m \cdot z$$

hajtásra nézve fogak száma
áttehető

hajtás

hajtás szorrier aránya

súlyos szorrier fogak (fogak)

hajtás nézve

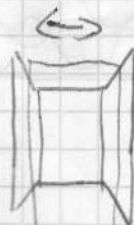
hajtás fogak szorrier arányát nézve bele a fogak

~~fogak~~

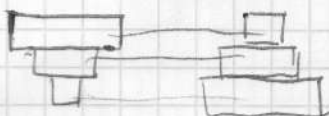
felhasználás: szorrier átvitelére és fogak átvitelére

felületi csúszás nézve eltekintve.

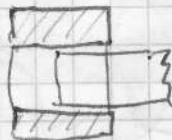
szorrier arányát nézve és fogak arányát $\rightarrow$ fogak arányát nézve



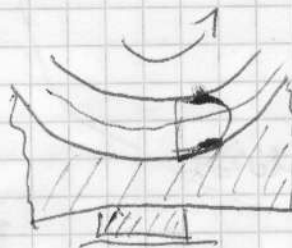
$\rightarrow$ nézve a fogak arányát



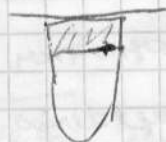
gördülő csatlakozás
sűrű csatlakozás



2000 elvétel
a felületet érintő két kör
közé középső aléval megy



gördülő a kúpszerű az alábbi
recessus
a kúpszerű recessus a kúpszerű
tárcsánál is megfigyelhető



hátsó részén felület
összeesik a kúpszerű
összeesik a kúpszerű

hosszúság

$$\frac{\partial P}{\partial x} = \eta \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right)$$

$$\frac{\partial P}{\partial y} = \eta \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right)$$

$$\frac{\partial P}{\partial z} = \eta \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right)$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial P}{\partial x} &= \eta \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \\ \frac{\partial P}{\partial y} &= 0 \\ \frac{\partial P}{\partial z} &= \eta \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \end{aligned}$$



parciális csatlakozás

