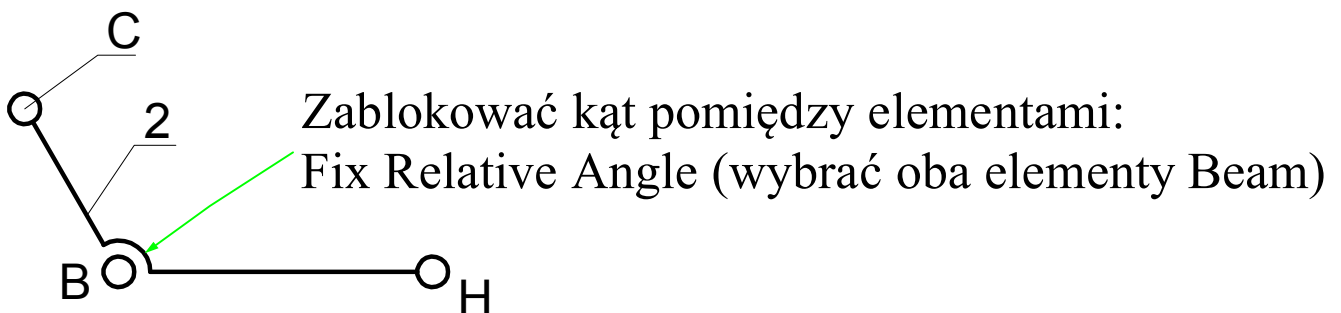
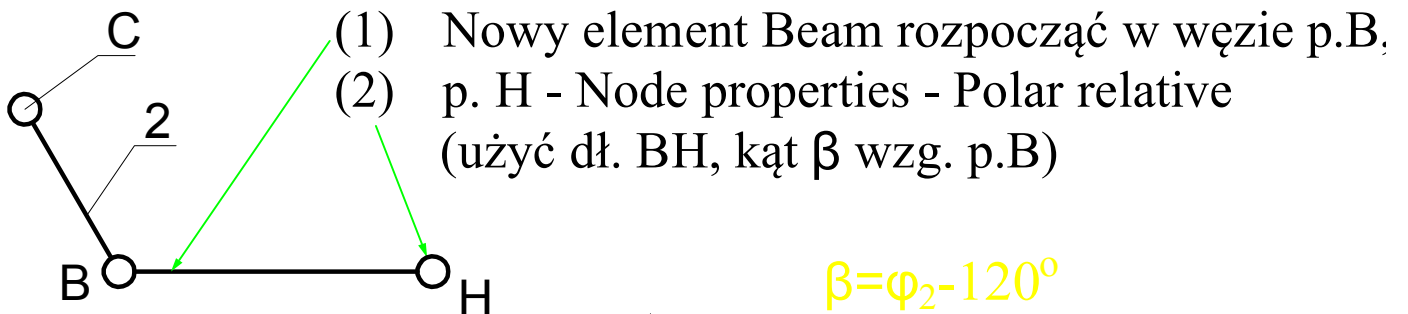
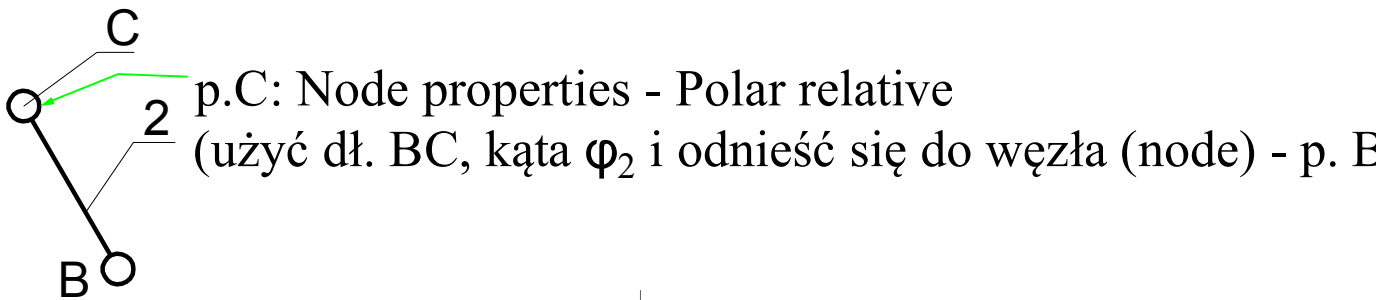
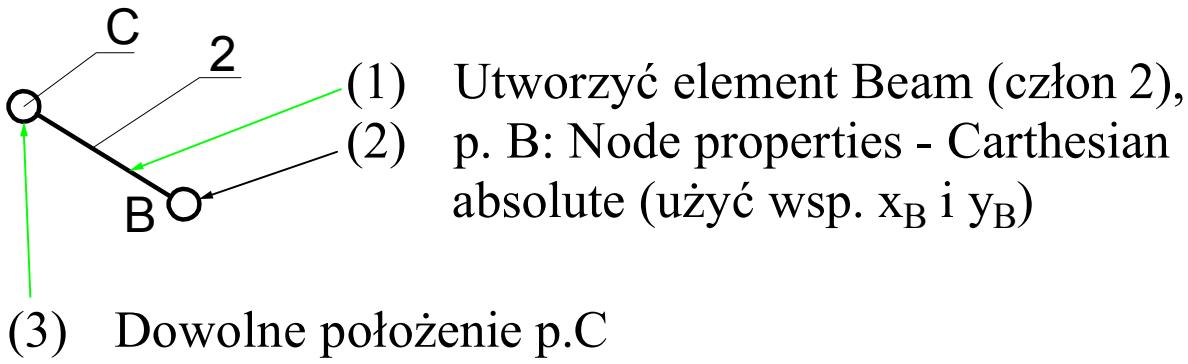
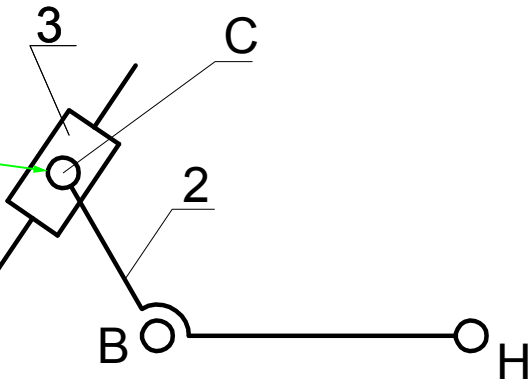


Przed rozpoczęciem modelowania mechanizmu ustawić jednostki:
F4 Setup units and dimensions... wybrać Unit system -> SI (degree)

Część I : Człony 1,2,3

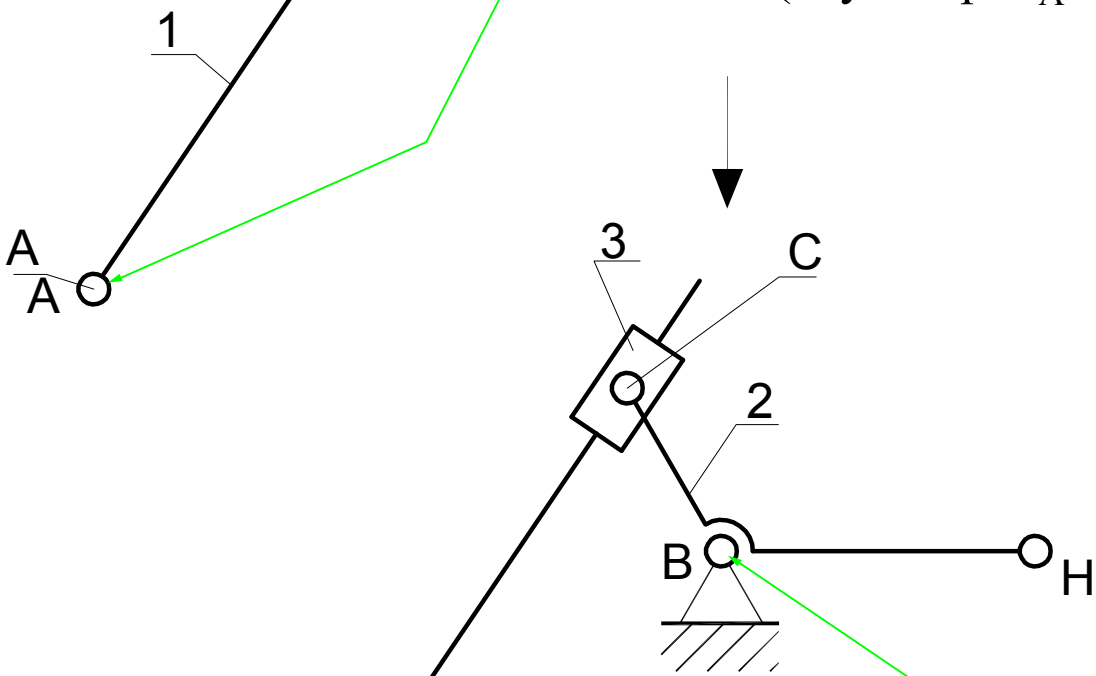


(3) Połączyć element Slider do p. C

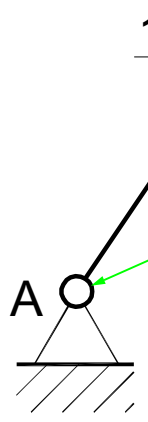


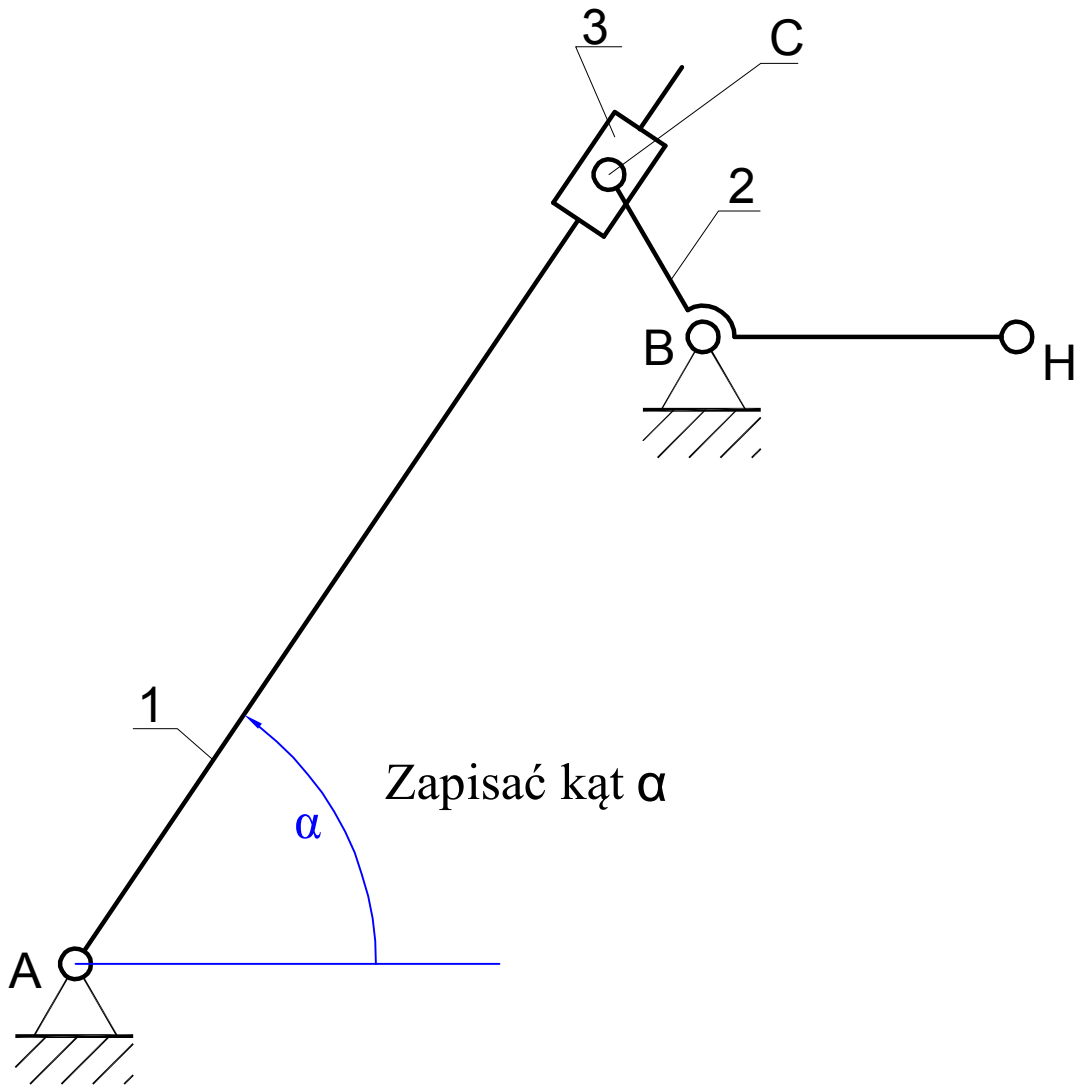
(1) Utworzyć element Slider (człony 1 i 3),
(2) p. A: Node properties - Cartesian absolute (użyć wsp. x_A i y_A)

)



Zablokować przemieszczenia p. B i p. A: Fix node (x i y)





- (1) Zdefiniować napęd obrotowy (Input Motion - Angle):
wejście z klawiatury (spacja) wpisać nr węzła i nr elementu odpowiadajacemu p. B oraz członowi 2, wprowadzić parametry Motion = 360, Time = ze wzoru $2\pi/\omega$, Intervals = 3600)
- (2) Na wykresie wyświetlić przebieg prędkości kątowej (Results->Select, wybrać element Slider (człon 1), zaznaczyć Angular velocity <AV>)
- (3) Utworzyć wykres prędkości kątowej członu 1 (Angular acceleration <AA>)
- (4) Odczytać maksymalną wartość obu parametrów