В качестве исходных данных предлагаются структурные схемы плоских рычажных механизмов, изображённые на рисунке ниже. Вариант-2.



**Необходимо выполнить следующее:**

1. Ознакомиться с заданной схемой механизма, выявить стойку, входное, выходное и промежуточные звенья. Изобразить структурную схему механизма без соблюдения масштаба, пронумеровать все звенья (стойку обозначить цифрой *0*),обозначить все кинематические пары прописными буквами(*О, А, В, С*…);

2. Установить виды движения звеньев относительно стойки (абсолютные) и виды движения относительно друг друга. Составить таблицу кинематических пар, в которой указать номера звеньев, образующих каждую пару, название каждой пары и число её степеней свободы;

3. Найти число степеней свободы механизма по формуле П.Л. Чебышева;

4. Выделить начальное звено *1* и стойку *0*, изобразив их отдельно;

5. Оставшуюся кинематическую цепь разложить на структурные группы

(группы Ассура), изобразив их отдельно. Указать класс и вид каждой структурной группы.