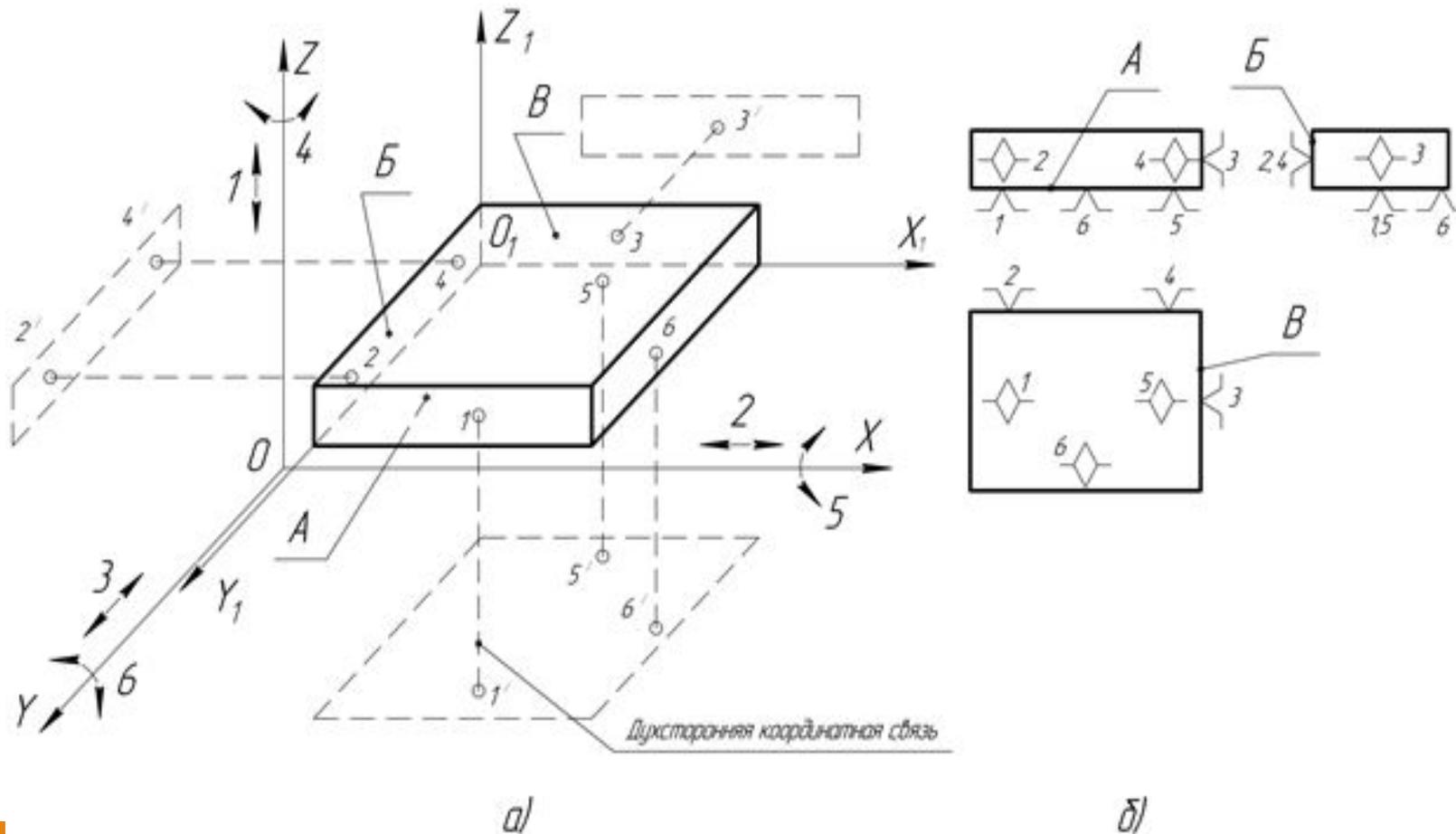


Базы и базирование деталей

Если избрать в качестве системы отсчета прямоугольную систему координат $OXYZ$, то при наложении шести геометрических связей 1-6 тело лишится трех перемещений вдоль осей OX , OY , OZ и трех поворотов вокруг осей параллельных им, оставаясь неподвижным в системе $OXYZ$.



Тело находится в неподвижном состоянии, если выполняются два условия

1. Сумма всех активных сил, действующих на тело, и реакций связей равна нулю.

2. В начальный момент скорость тела также равна нулю.

Если в избранной системе отсчета требуется создать движение тела с определенной скоростью в одном или нескольких направлениях, то соответствующее число геометрических связей должно быть заменено таким же числом кинематических связей.