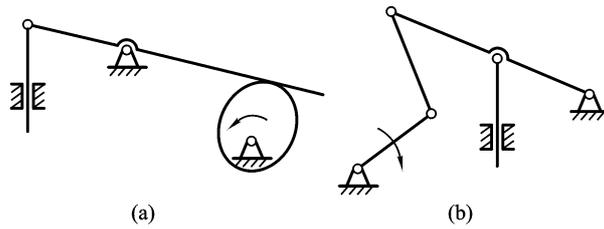


习 题

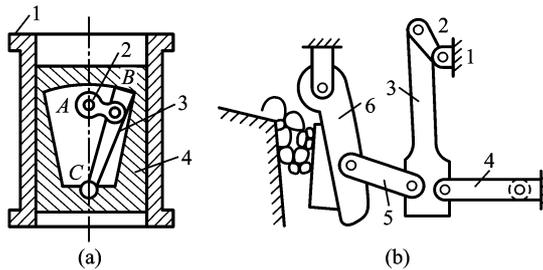
2-1 解释下列概念：

运动副；机构自由度；机构运动简图；机构结构分析；高副低代。

2-2 验算下列机构能否运动，如果能运动，看运动是否具有确定性，并给出具有确定运动的修改办法。

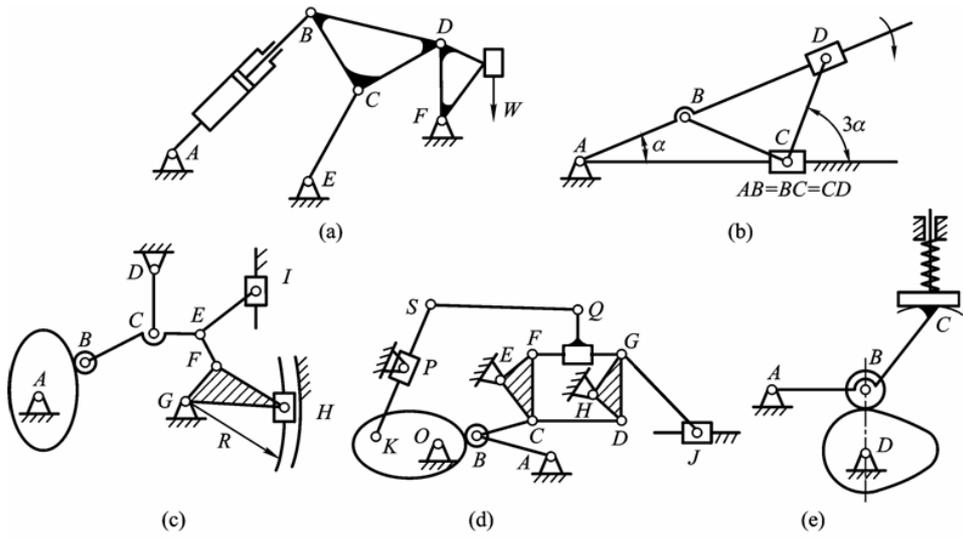


2-3 绘出下列机构的运动简图，并计算其自由度(其中构件1均为机架)。



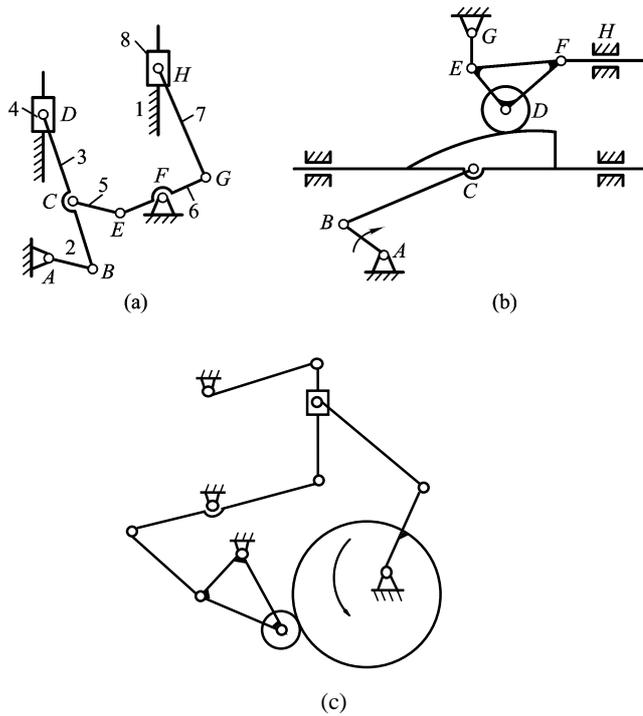
题图 2-3

2-4 计算下列机构自由度，若有复合铰链、局部自由度及虚约束，请注明。



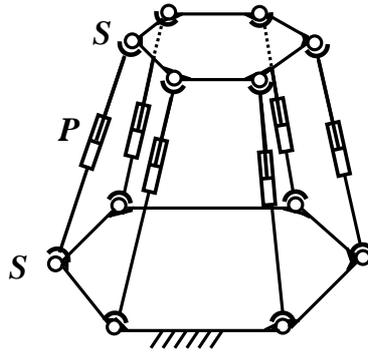
题图 2-4

2-5 计算下列机构的自由度，并确定杆组及机构的级别(图a分别以构件2、4、8为原动件)。



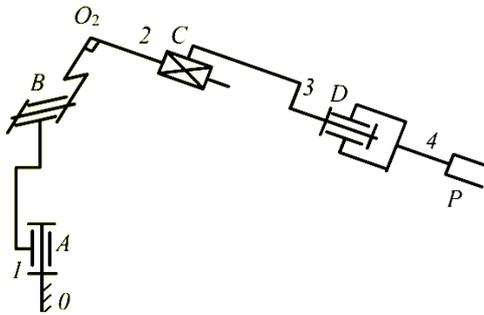
题图 2-5

2-6 计算6-SPS型并联机构的自由度。



题图 2-6

2-7 计算串联型机械手的自由度。



题图 2-7