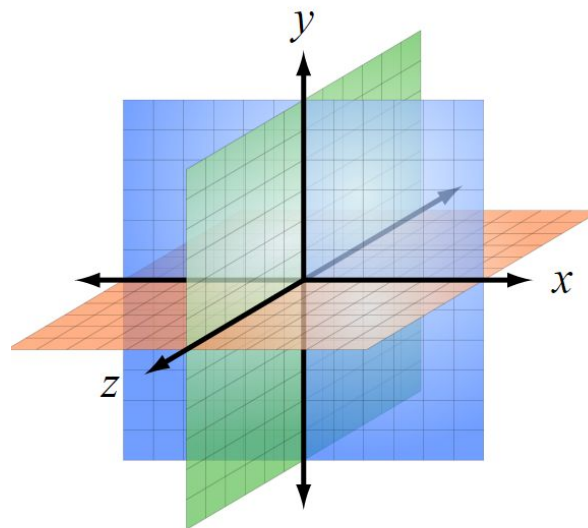
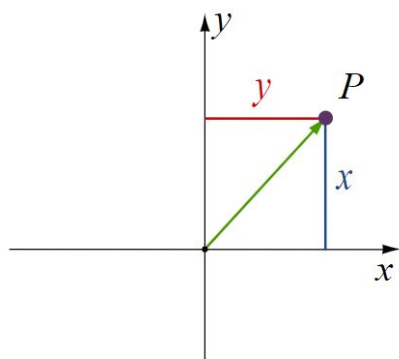
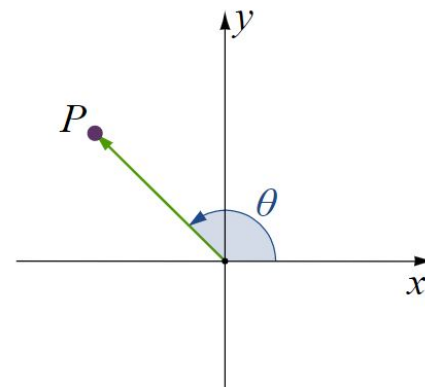
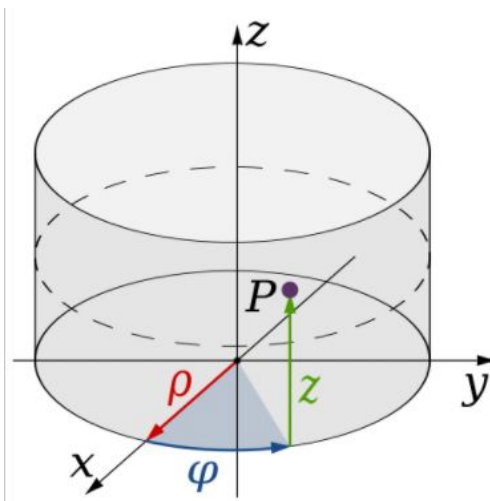
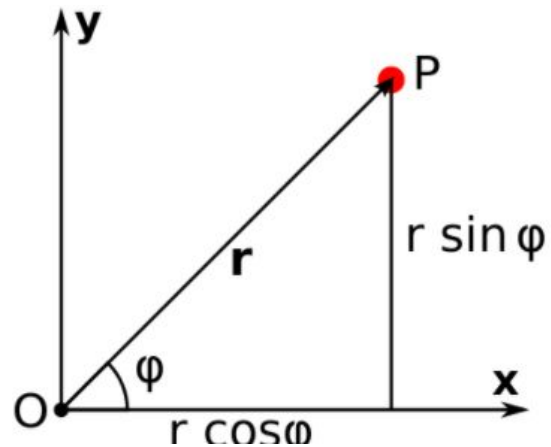
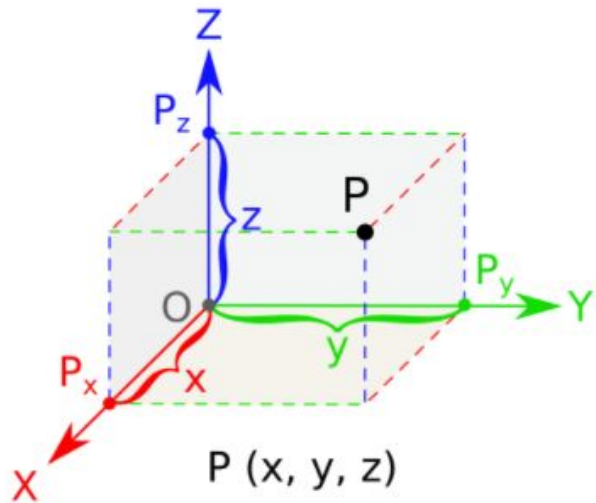


Основы базирования

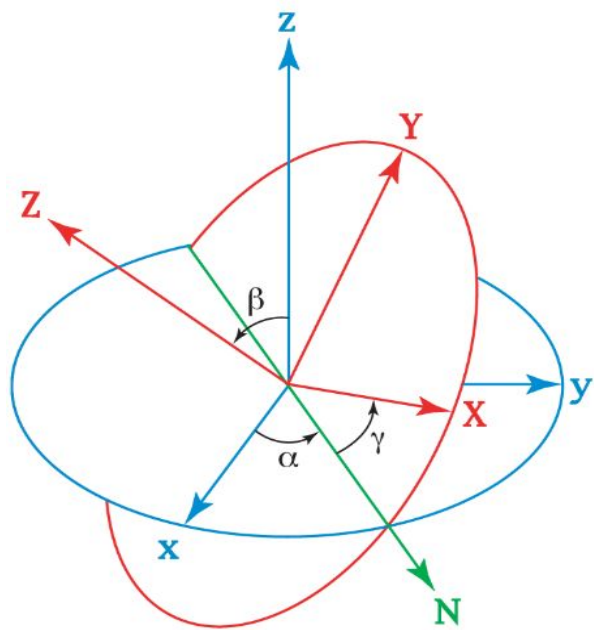
Методы определения положения тела в пространстве



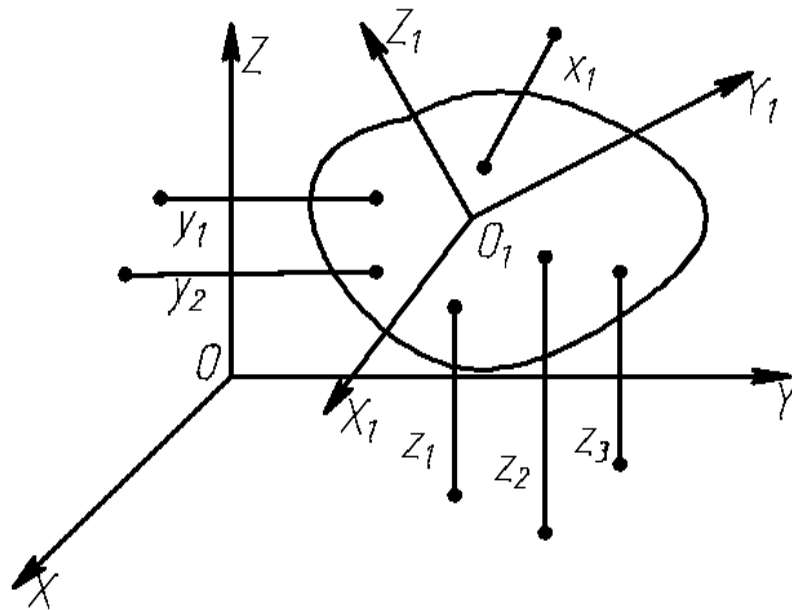
Методы определения положения тела в пространстве



Методы определения положения тела в пространстве



Координаты x, y, z
 α - угол прецессии
 β - угол нутации,
 γ - угол собственного вращения

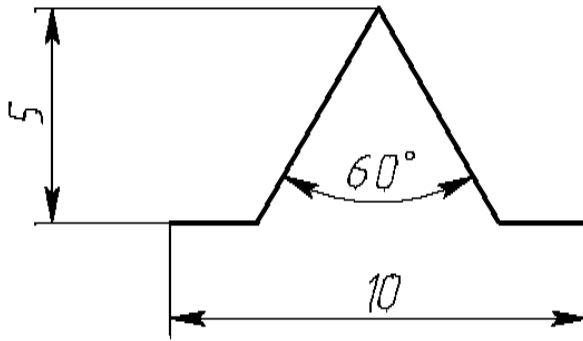


Три точки (не лежащие на одной прямой) определяют положение плоскости $X_1 O_1 Y_1$,
Две точки – $X_1 O_1 Z_1$ и одна точка – $Y_1 O_1 Z_1$

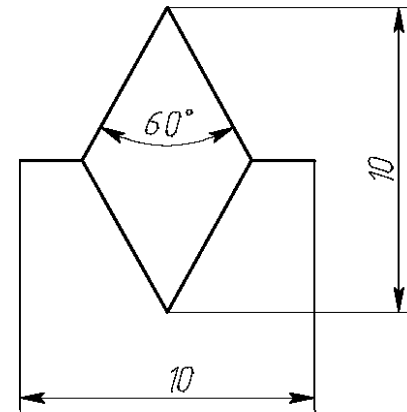
Теория базирования.

Основные определения

Опорная точка - это символ одной из связей заготовки или изделия с выбранной системой координат



а



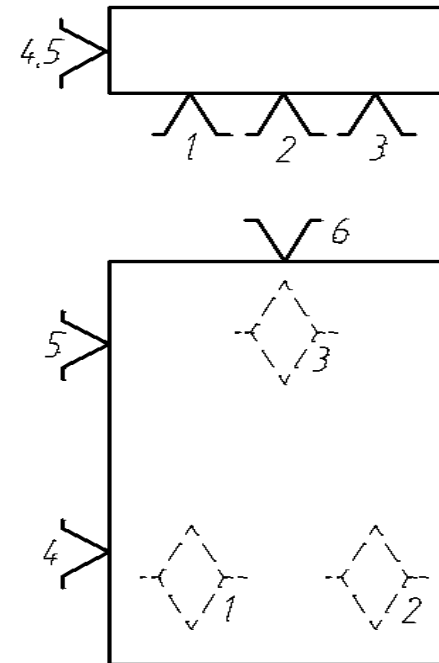
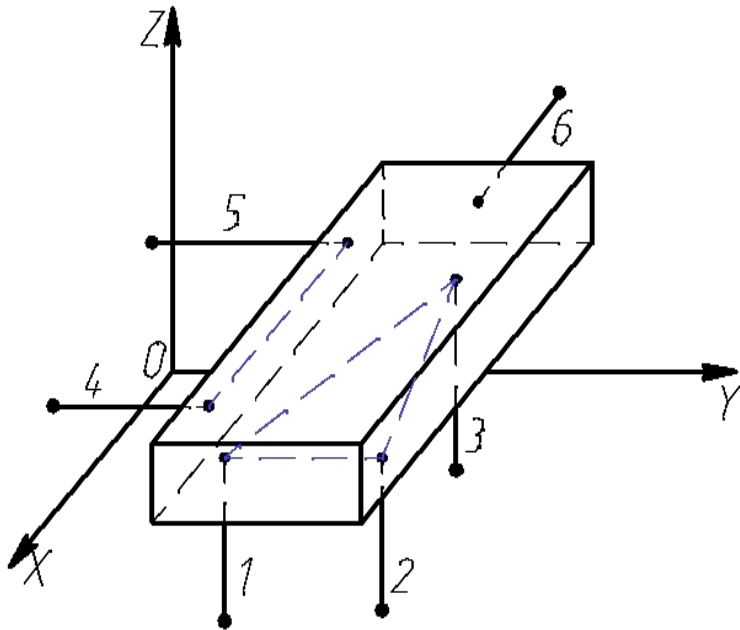
б

Изображение опорной точки по ГОСТ 21495-76: а)- вид сбоку; б) – вид сверху

Теория базирования.

Схемы базирования

Призматические детали



Используемый комплект баз:

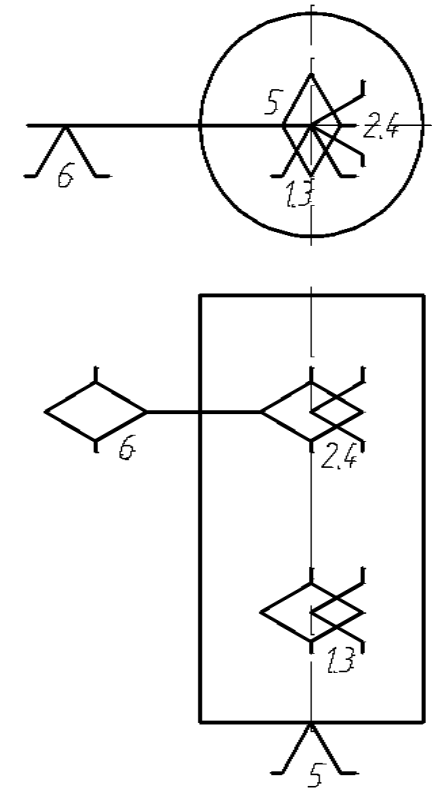
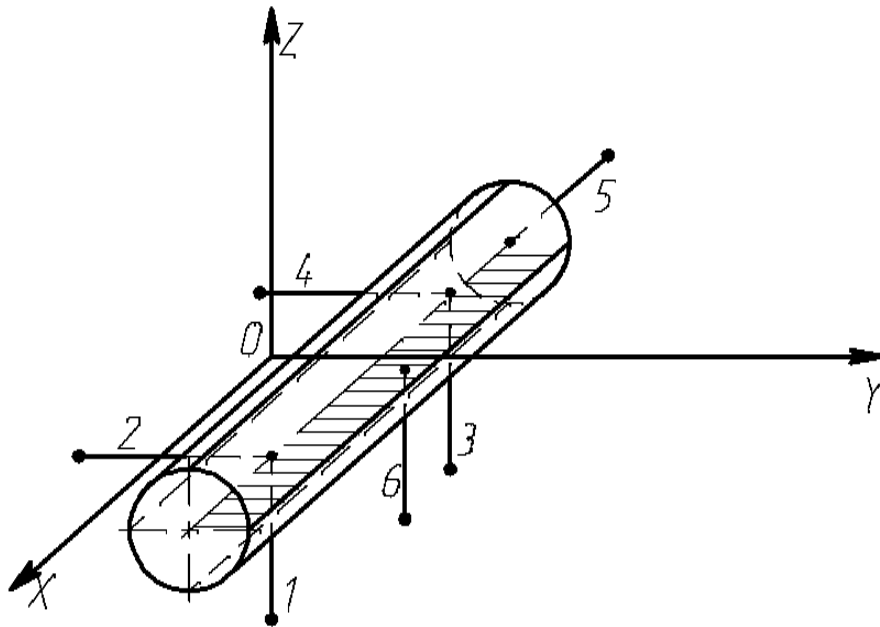
1,2,3 - Установочная явная,

4,5 -Направляющая явная,

6 - Опорная явная

Теория базирования. Схемы базирования

Детали типа «Вал»

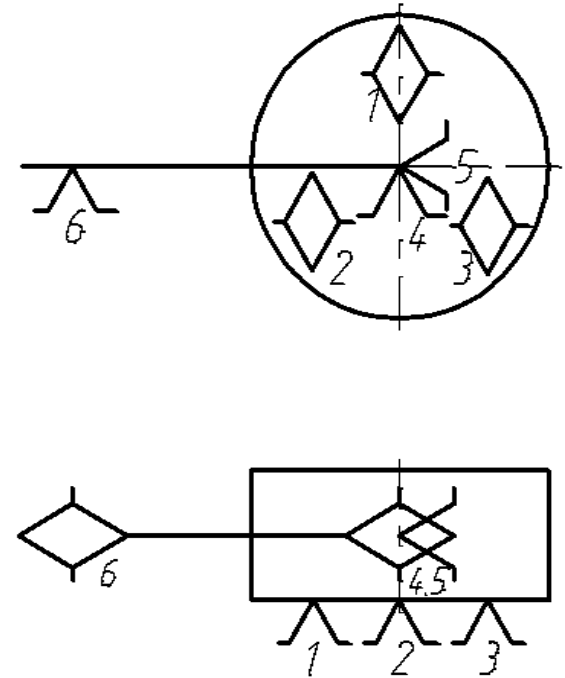
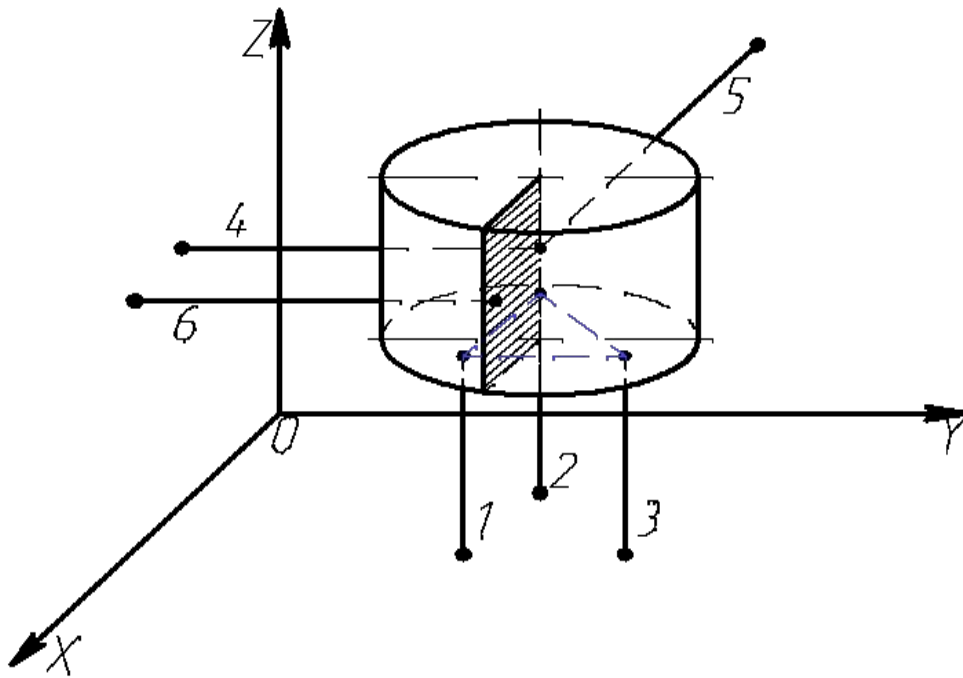


Используемый комплект баз:
1,2,3,4- Двойная направляющая скрытая,
5 -Опорная явная,
6 -Опорная скрытая

Теория базирования.

Схемы базирования

Детали типа «Диск»



Используемый комплект баз:
1,2,3 - Установочная явная,
4,5 - Двойная опорная скрытая,
6 - Опорная явная