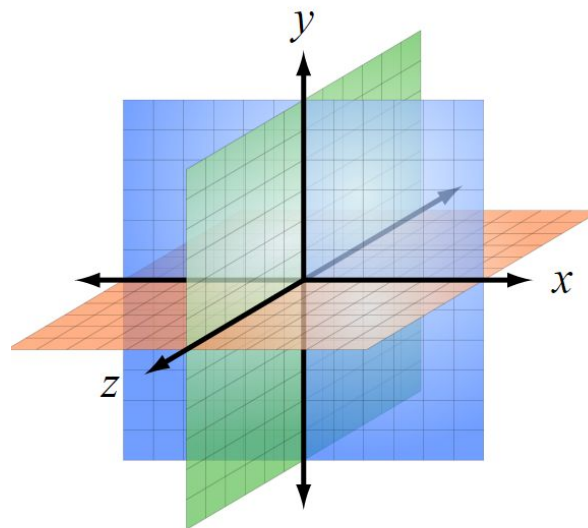
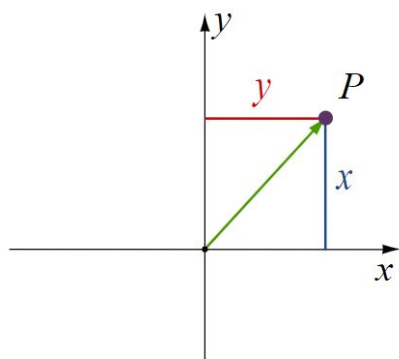
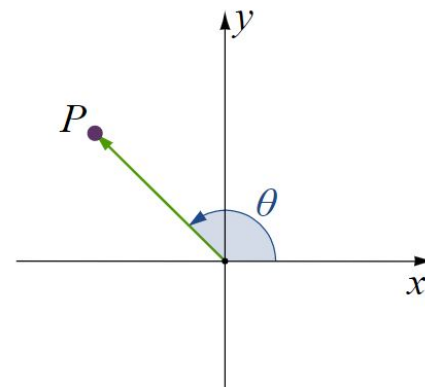
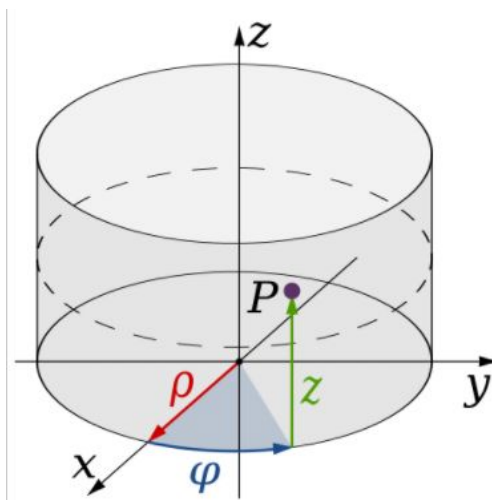
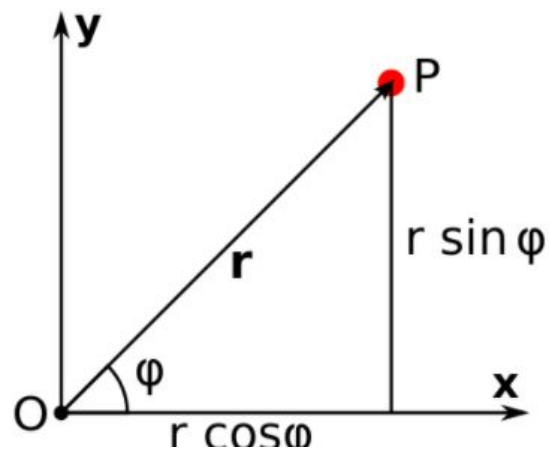
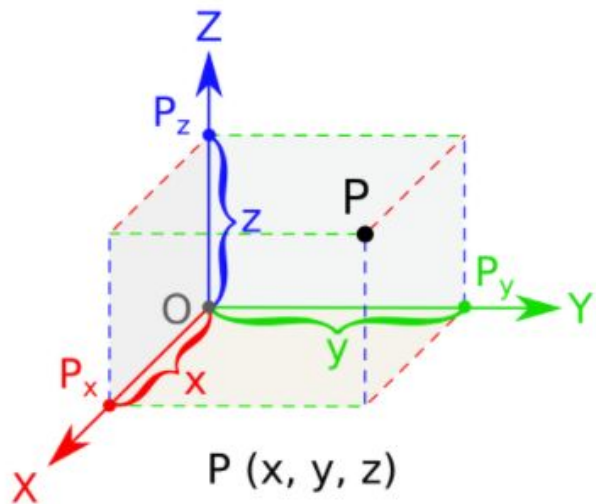


# Основы базирования

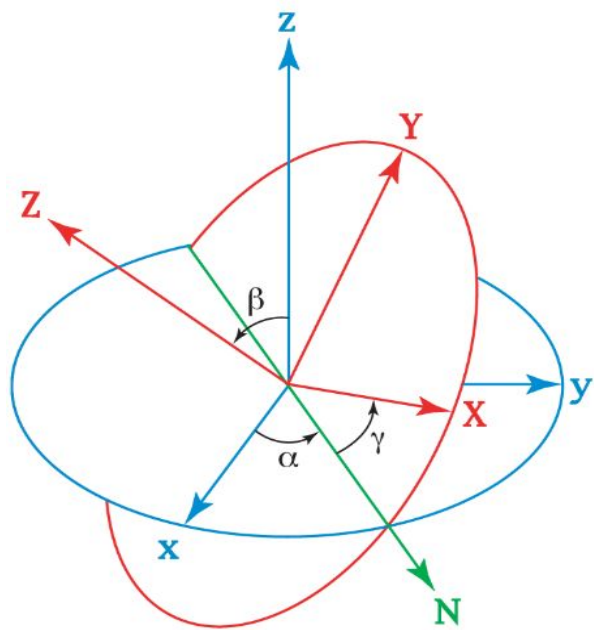
# Методы определения положения тела в пространстве



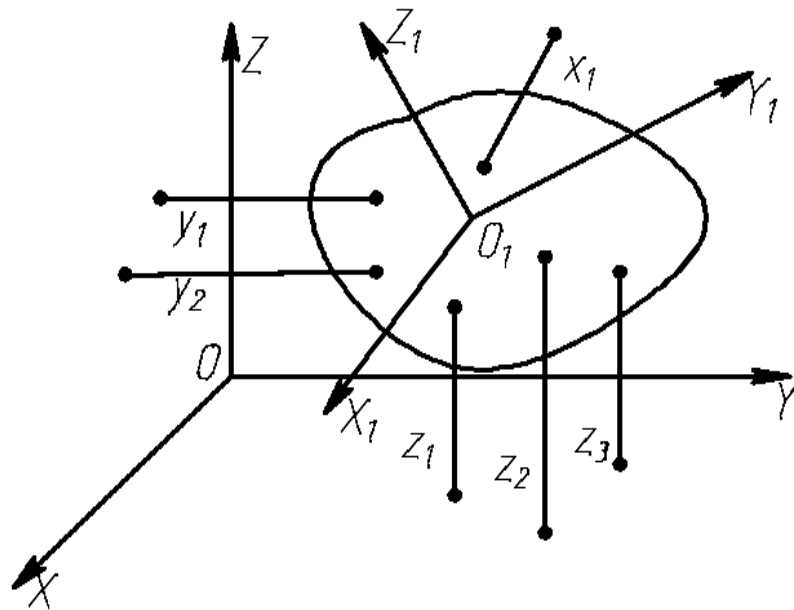
# Методы определения положения тела в пространстве



# Методы определения положения тела в пространстве



Координаты  $x, y, z$   
 $\alpha$ - угол прецессии  
 $\beta$ - угол нутации,  
 $\gamma$ - угол собственного вращения

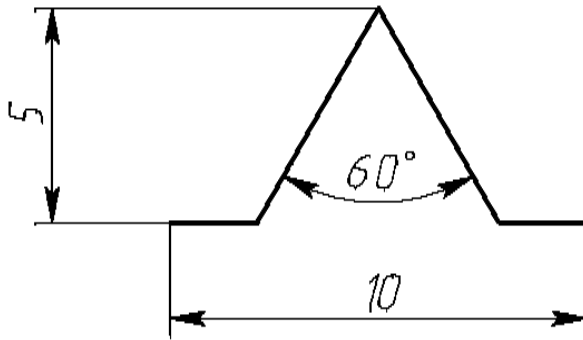


Три точки (не лежащие на одной прямой) определяют положение плоскости  $X_1 O_1 Y_1$ ,  
Две точки –  $X_1 O_1 Z_1$  и одна точка –  $Y_1 O_1 Z_1$

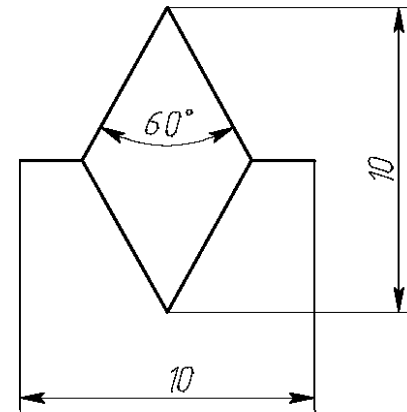
# Теория базирования.

## Основные определения

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



а



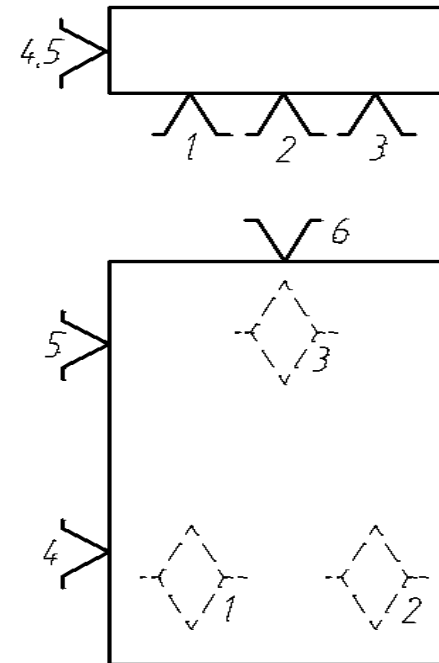
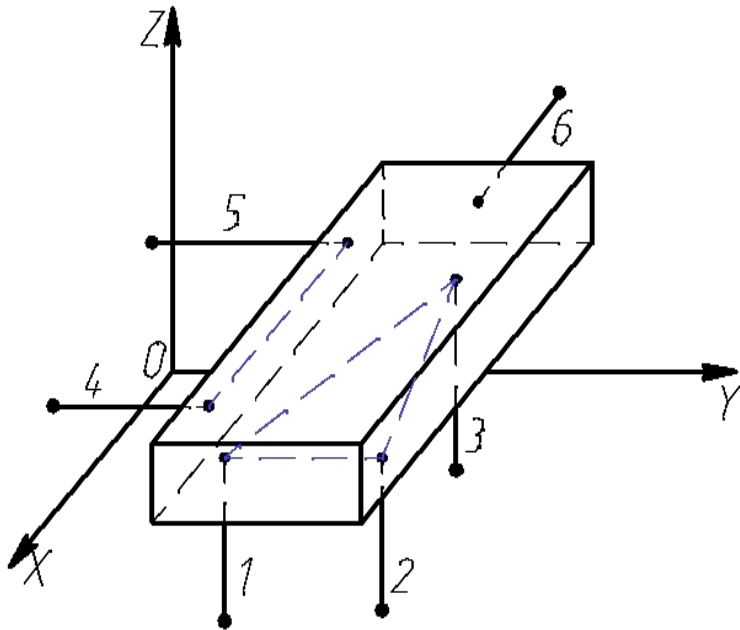
б

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

# Теория базирования.

## Схемы базирования

### *Призматические детали*



**Используемый комплект баз:**

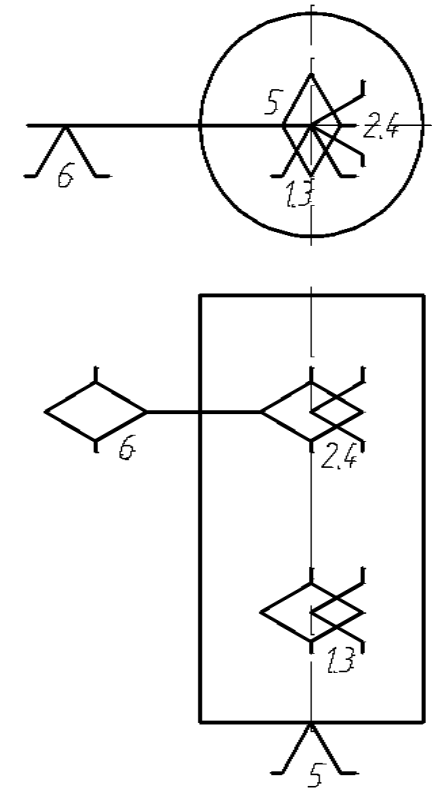
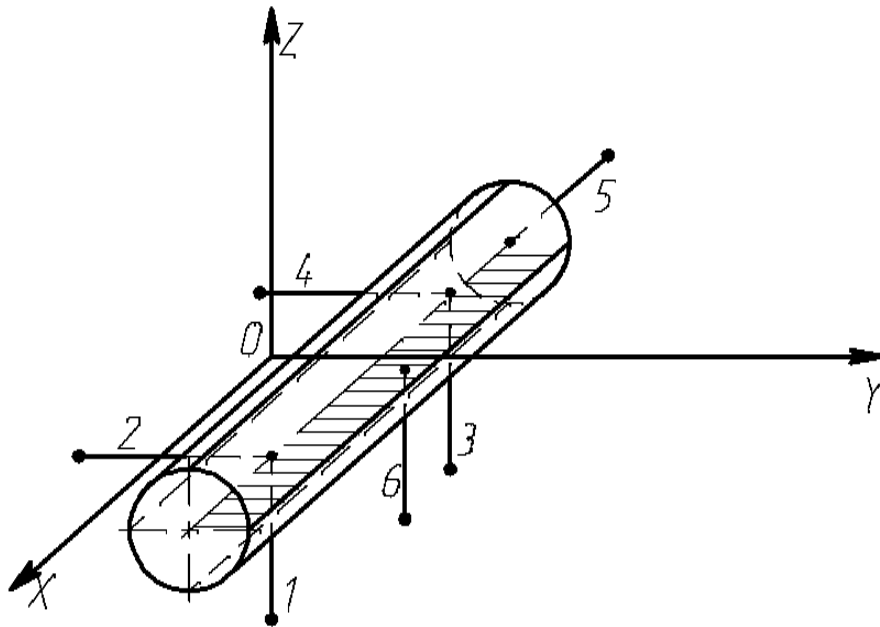
***1,2,3 - Установочная явная,***

***4,5 -Направляющая явная,***

***6 - Опорная явная***

# Теория базирования. Схемы базирования

*Детали типа «Вал»*

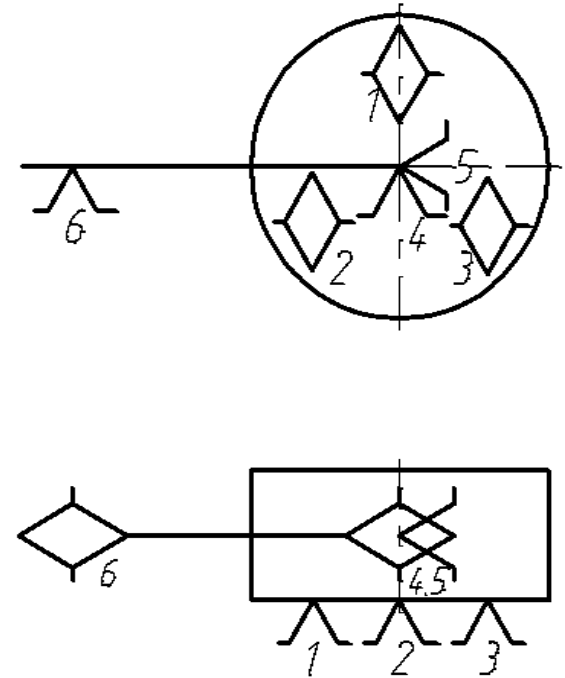
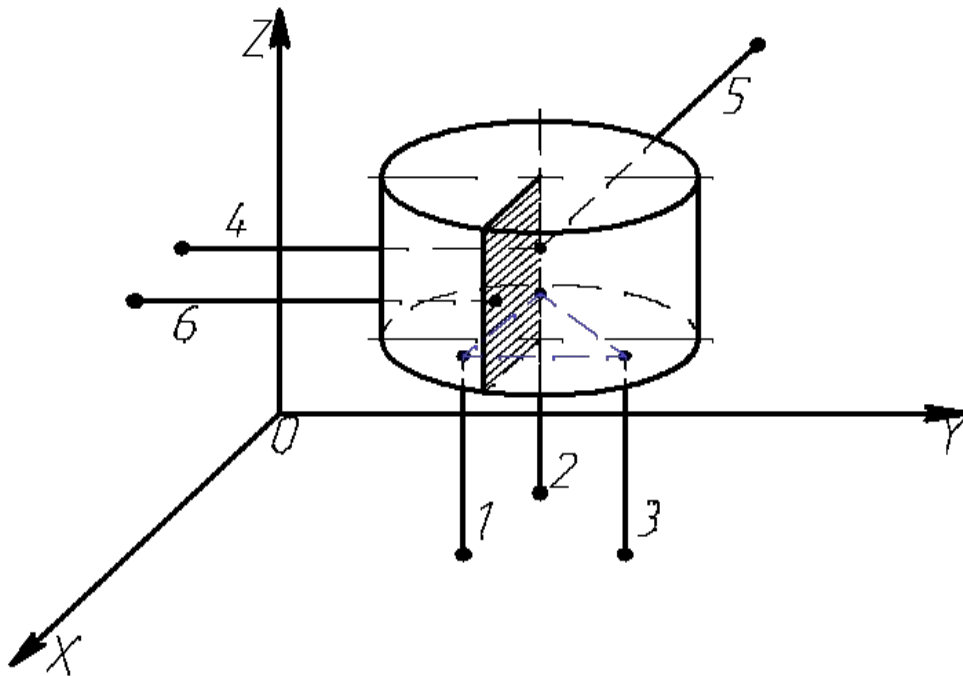


**Используемый комплект баз:**  
**1,2,3,4- Двойная направляющая скрытая,**  
**5 -Опорная явная,**  
**6 -Опорная скрытая**

# Теория базирования.

## Схемы базирования

*Детали типа «Диск»*



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