Tartalomjegyzék

1. Bevezetés	4
2. Alapfogalmak	6
2.1. Mechanizmusokról általában	6
2.2. Tagok, kényszerek, kényszerkapcsolatok	7
2.3. Kényszeregyenletek	
2.4. Kényszer geometriai és kinematikai határozottsági foka	12
2.5. Kinematikai lánc	
2.6. Szerkezeti kialakítás alaptétele, szerkezeti képlet	13
2.7. Kinematikai lánc geometriai határozottsági foka	
2.8. Kinematikai lánc kinematikai határozottsági foka	
2.9. Mechanizmus geometriai határozottsági foka	
2.10. Mechanizmus kinematikai határozottsági foka	
2.11. Példák	19
3. Egyszerű síkbeli mechanizmusok kinematikai vizsgálata	24
3.1. Kinematikai alapfogalmak, jelölések	
3.2. Kinematikai egyensúly tétele	32
3.3. Kinematikai lánc sebességállapota	33
3.4. Mechanizmusok sebességállapota	42
3.5. Kinematikai lánc gyorsulásállapota	
3.6. Mechanizmusok gyorsulásállapota	59
3.7. Mechanizmusok helyzetének meghatározása	63
3.8. Példák	63
4. Síkbeli mechanizmusok dinamikai vizsgálata	66
4.1. Dinamikai határozottsági fok	
4.2. Mozgásegyenlet-rendszer	69
4.3. Erőtörvény	71
4.4. Kinematikai lánc erőjátéka	73
4.5. Mechanizmusok erőjátéka	86
4.6. Virtuális teljesítmény tétel alkalmazása	99
4.7. Példák	107
5. Centrois mechanizmusok	112
5.1. Alapfogalmak	112
5.2. Áttételek meghatározása	115
5.3. Példák	119

6. Gömbi mechanizmusok	122
6.1. Alapfogalmak	122
6.2. Kardán-hajtás	
6.3. Kúpfogaskerék hajtás	
6.4. Példák	
7. Néhány tervezési feladat síkbeli mechanizmusokra	135
7.1. Holtpontok, első rendű holtpontok tervezése	
7.2. Két előírt helyzetet megvalósító mechanizmus	
7.3. Forgattyúk körbeforgathatóságának vizsgálata	
7.4. Az inflexiós kör	147
7.5. Csuklós mechanizmusok áttervezése	153
7.6. Példák	157
8. Megoldások	161
8.1. A 2. fejezet példáinak megoldásai	
8.2. A 3. fejezet példáinak megoldásai	167
8.3. A 4. fejezet példáinak megoldásai	177
8.4. Az 5. fejezet példáinak megoldásai	191
8.5. A 6. fejezet példáinak megoldásai	196
8.6. A 7. fejezet példáinak megoldásai	200
9. Irodalomjegyzék	