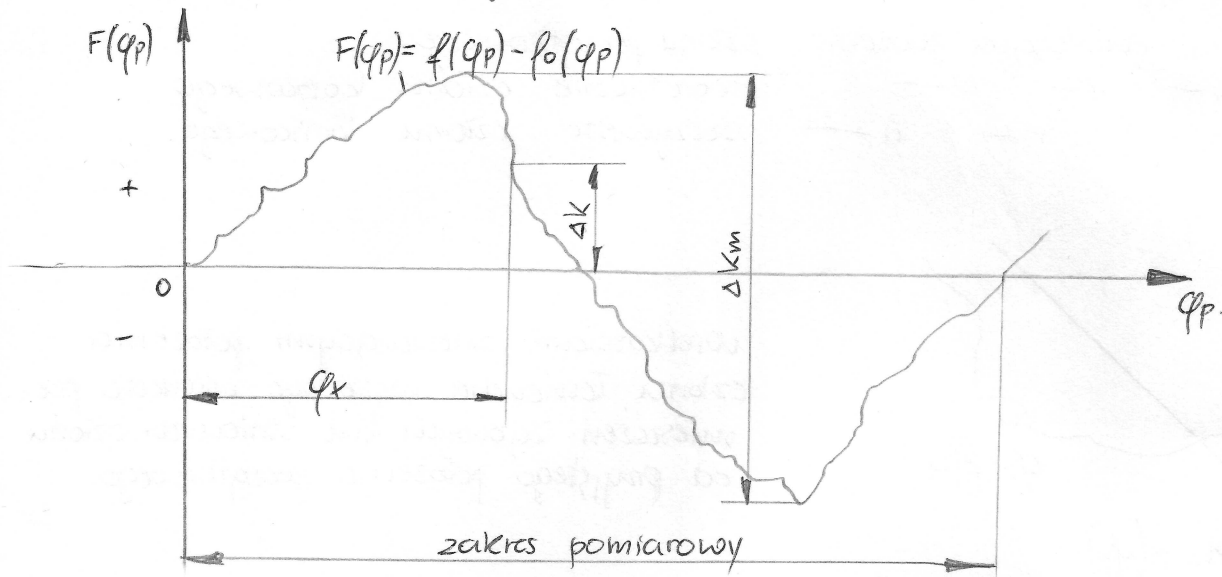


8. Błąd kinematyczny maksymalny - jest to największa algebraiczna różnica wartości funkcji błędów kinematycznego w przyjętym zakresie pomiarowym od $\varphi_p \approx \varphi_{x1}$ do $\varphi_p = \varphi_{x2}$.

Błąd ten oznacza się ΔK_m .



9. Funkcja przeliczenia - jest to funkcja określająca stosunek prędkości kątowych członu napędzanego do napędzającego w zależności od przeliczenia członu napędzającego.

$$J = \frac{\omega_k}{\omega_p}$$

$$\omega_p = \frac{d\varphi_p}{dt} \quad ; \quad \omega_k = \frac{d\varphi_k}{dt}$$

$$J = \frac{d\varphi_k}{d\varphi_p}$$

$$J_0 = \frac{df_0(\varphi_p)}{d\varphi_p} = f_0'(\varphi_p)$$

$$J = \frac{df(\varphi_p)}{d\varphi_p} = f'(\varphi_p)$$

ω_p - wielkość kątowa członu początkowego napędzającego.

ω_k - wielkość kątowa członu końcowego napędzanego.

$$\varphi_{k0} = f_0(\varphi_p)$$

$$\varphi_k = f(\varphi_p)$$

funkcja przeliczenia jest pierwszą pochodną funkcji kinematycznej.

10. Funkcja błędów przeliczenia - jest to funkcja różnicy przeliczeń teoretycznego i rzeczywistego w zależności od członu początkowego.

$$F_3(\varphi_p) = J - J_0 = f'(\varphi_p) - f_0'(\varphi_p)$$

$$F_3(\varphi_p) = \frac{d}{d\varphi_p} [f(\varphi_p) - f_0(\varphi_p)] = F'(\varphi_p)$$

Tzn. Funkcja błędów przeliczenia jest pierwszą pochodną funkcji błędów kinematycznego.