

Die Leistung verfahren der höchsten  
 Pflicht:  $Q_{11} = 216, 348, 5, 2448, 60, 60$   
 $= 4084926, 16544$  und  
 der Wirkungsgrad:  
 $\mu = \frac{Q_{11}}{n \cdot H} = \frac{216, 348, 5, 2448}{2640} = 0,429$

H.

Die Kraftgröße soll durch ein  
 Hand in Anwendung gebracht werden  
 und durch die Dimensionen der  
 Handfläche bestimmt werden: welche  
 Reinigung durch ein Hand  
 und welche wird ein Hand  
 Leistung sein?

- Handfläche der Hand = 25 cm<sup>2</sup>
- Gravität der Hand = 6000 N
- Handkraft = 300 N
- Handkraft = 100 N
- Gravitationskraft = 2 Zell.

Die Handfläche der Hand =  $a = 25 = 12,5 \text{ cm}^2$   
 Die Gravität der Hand =  $P = 850 \text{ N}$   
 Die Handkraft der Hand =  $H = 150 \text{ N}$   
 Die Handkraft der Hand =  $Q = 300 \text{ N}$   
 Die Handkraft der Hand =  $G = 6000 \text{ N}$   
 Die Handkraft der Hand =  $r = 1 \text{ Zell}$   
 Die Handkraft der Hand =  $W_1 = 100 \text{ N}$   
 Die Handkraft der Hand =  $\varphi = 1/3$   
 Die Handkraft der Hand =  $\alpha$   
 Die Handkraft der Hand =  $\beta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\gamma$   
 Die Handkraft der Hand =  $\delta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\epsilon$   
 Die Handkraft der Hand =  $\zeta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\eta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\theta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\iota$   
 Die Handkraft der Hand =  $\kappa$   
 Die Handkraft der Hand =  $\lambda$   
 Die Handkraft der Hand =  $\mu$   
 Die Handkraft der Hand =  $\nu$   
 Die Handkraft der Hand =  $\xi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\omicron$   
 Die Handkraft der Hand =  $\pi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\rho$   
 Die Handkraft der Hand =  $\sigma$   
 Die Handkraft der Hand =  $\tau$   
 Die Handkraft der Hand =  $\upsilon$   
 Die Handkraft der Hand =  $\phi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\chi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\psi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\omega$   
 Die Handkraft der Hand =  $\delta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\epsilon$   
 Die Handkraft der Hand =  $\zeta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\eta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\theta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\iota$   
 Die Handkraft der Hand =  $\kappa$   
 Die Handkraft der Hand =  $\lambda$   
 Die Handkraft der Hand =  $\mu$   
 Die Handkraft der Hand =  $\nu$   
 Die Handkraft der Hand =  $\xi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\omicron$   
 Die Handkraft der Hand =  $\pi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\rho$   
 Die Handkraft der Hand =  $\sigma$   
 Die Handkraft der Hand =  $\tau$   
 Die Handkraft der Hand =  $\upsilon$   
 Die Handkraft der Hand =  $\phi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\chi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\psi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\omega$

$$\frac{1}{2} a P \sin \alpha = b(a + W_1) + \varphi r (P + G) \sin \alpha + Q$$

$$+ \frac{2}{3} \varphi r (P + G) \cos \alpha \text{ und}$$

$$\frac{1}{2} a P \sin \alpha - H = \frac{b}{a} W_1 + \varphi \frac{r}{a} (P + G) \sin \alpha + Q$$

$$+ \frac{2}{3} \varphi \frac{r}{a} (P + G) \cos \alpha \text{ Handkraft.}$$

Die Handkraft der Hand =  $\alpha$   
 Die Handkraft der Hand =  $\beta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\gamma$   
 Die Handkraft der Hand =  $\delta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\epsilon$   
 Die Handkraft der Hand =  $\zeta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\eta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\theta$   
 Die Handkraft der Hand =  $\iota$   
 Die Handkraft der Hand =  $\kappa$   
 Die Handkraft der Hand =  $\lambda$   
 Die Handkraft der Hand =  $\mu$   
 Die Handkraft der Hand =  $\nu$   
 Die Handkraft der Hand =  $\xi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\omicron$   
 Die Handkraft der Hand =  $\pi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\rho$   
 Die Handkraft der Hand =  $\sigma$   
 Die Handkraft der Hand =  $\tau$   
 Die Handkraft der Hand =  $\upsilon$   
 Die Handkraft der Hand =  $\phi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\chi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\psi$   
 Die Handkraft der Hand =  $\omega$