

**ПІДТВЕРДЖУВАЛЬНІ ПОВІДОМЛЕННЯ**  
**до наказу від 13 листопада 2018 р. № 409**

**ПІДТВЕРДЖУВАЛЬНЕ ПОВІДОМЛЕННЯ**

**Державне підприємство**  
**«Український науково-дослідний і навчальний центр**  
**проблем стандартизації, сертифікації та якості»**  
**(ДП «УкрНДНЦ»)**

**Наказ від 13.11.2018 № 409**

**EN ISO 3952-1:1994**

**Kinematic diagrams —**  
**Graphical symbols — Part 1**  
**(ISO 3952-1:1981)**

прийнято як національний стандарт  
методом підтвердження за позначенням

**ДСТУ EN ISO 3952-1:2018**  
**(EN ISO 3952-1:1994, IDT; ISO 3952-1:1981, IDT)**

**Кінематичні схеми.**  
**Графічні умовні позначки. Частина 1**

Копію цього стандарту можна отримати  
у Національному фонді нормативних документів

**З наданням чинності від 2019-01-01**

---

ICS 01.080.30:21.020

Descriptors: Technical drawings, graphic symbols, machine elements, couplings

English version

## Kinematic diagrams — Graphical symbols — Part 1

(ISO 3952-1:1981)

Schémas cinématiques —  
Symboles graphiques — Partie 1  
(ISO 3952-1:1981)

Kinematische Diagramme —  
Graphische Symbole — Teil 1  
(ISO 3952-1:1981)

This European Standard was approved by CEN on 1994-12-01. CEN members are bound to comply with the CEN/CENELEC Internal Regulations which stipulate the conditions for giving this European Standard the status of a national standard without any alteration.

Up-to-date lists and bibliographical references concerning such national standards may be obtained on application to the Central Secretariat or to any CEN member.

This European Standard exists in three official versions (English, French, German). A version in any other language made by translation under the responsibility of a CEN member into its own language and notified to the Central Secretariat has the same status as the official versions.

CEN members are the national standards bodies of Austria, Belgium, Denmark, Finland, France, Germany, Greece, Iceland, Ireland, Italy, Luxembourg, Netherlands, Norway, Portugal, Spain, Sweden, Switzerland and United Kingdom.

# CEN

European Committee for Standardization  
Comité Européen de Normalisation  
Europäisches Komitee für Normung

**Central Secretariat: rue de Stassart 36, B-1050 Brussels**

## Foreword

This European Standard is the endorsement of ISO 3952-1 *Kinematic diagrams — Graphical symbols — Part 1*, which was prepared by ISO/TC 10.

This European Standard shall be given the status of a national standard, either by publication of an identical text or by endorsement, at the latest by June 1995, and conflicting national standards shall be withdrawn at the latest by June 1995.

According to the CEN/CENELEC internal Regulations, the following countries are bound to implement this European Standard: Austria, Belgium, Denmark, Finland, France, Germany, Greece, Iceland, Ireland, Italy, Luxembourg, Netherlands, Norway, Portugal, Spain, Sweden, Switzerland, United Kingdom.

## Kinematic diagrams — Graphical symbols — Part 1

## Schémas cinématiques — Symboles graphiques — Partie 1

## Элементы кинематических схем — Условные графические обозначения — Часть 1

### Introduction

The purpose of this International Standard is the creation of a system of graphical symbols for kinematic diagrams. The creation of such a system will simplify the preparation of kinematic diagrams and will facilitate the execution and understanding of such diagrams by specialists of different countries.

### Introduction

Le but de la présente Norme internationale est la création d'un système de symboles (signes) graphiques pour les schémas cinématiques. La création de ce système facilitera la réalisation des schémas cinématiques et la compréhension des schémas par les spécialistes des différents pays.

### Введение

Целью данного Международного Стандарта является создание системы условных графических обозначений для кинематических схем. Создание такой системы упростит выполнение кинематических схем и облегчит чтение схем специалистами разных стран.

### Scope and field of application

This International Standard establishes the graphical symbols for elements of kinematic diagrams of products in all branches of industry. The symbols established by this International Standard are to be used on diagrams in technical documentation, as well as in technical and educational literature.

### Objet et domaine d'application

La présente Norme internationale spécifie les symboles graphiques pour les éléments de schémas cinématiques, englobant les produits de toutes les branches de l'industrie. Il faut employer les symboles spécifiés à l'exécution des schémas de la documentation technique, ainsi que dans la littérature technique et pédagogique.

### Объект и область применения

Данный Международный Стандарт устанавливает условные графические обозначения элементов кинематических схем изделий всех отраслей промышленности. Установленные Стандартом обозначения следует применять при выполнении схем в технической документации, а также в технической и учебной литературе.

This International Standard is being published in three parts, as follows:

#### Part 1

- 1 Motion of links of mechanisms
- 2 Kinematic pairs
- 3 Links and connections of their components
- 4 N-bar linkages and their components

#### Part 2

- 5 Friction and gear mechanisms
- 6 Cam mechanisms

#### Part 3

- 7 Geneva and ratchet mechanisms
- 8 Couplings and brakes

La présente Norme internationale est publiée en trois parties, comme suit:

#### Partie 1

- 1 Mouvement des solides de mécanismes
- 2 Liaisons de deux solides
- 3 Solides et leurs composants
- 4 Mécanismes articulés et leurs composants

#### Partie 2

- 5 Mécanismes à friction et à denture
- 6 Mécanismes à cames

#### Partie 3

- 7 Mécanismes à croix de Malte et à rochet
- 8 Accouplements, embrayages et freins

Данный Международный Стандарт состоит из трех частей:

#### Часть 1

- 1 Движение звеньев механизма
- 2 Кинематические пары
- 3 Звенья и соединения их частей
- 4 Рычажные механизмы и их звенья



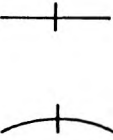

#### Часть 2

- 5 Фрикционные и зубчатые механизмы
- 6 Кулачковые механизмы

#### Часть 3

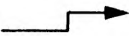
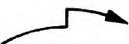
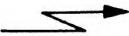
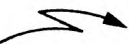


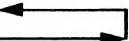

- 7 Мальтийские и храповые механизмы
- 8 Муфты и тормоза

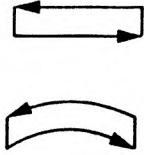
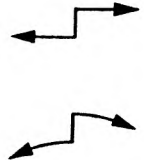
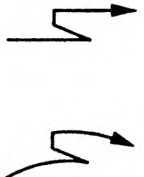

**1 Motion of links of mechanisms**  
**1 Mouvement des solides de mécanismes**  
**1 Движение звеньев механизма**

No. N° №	Designation Désignation Наименование	Definition Définition Определение	Basic symbol Symbole de base Основное условное обозначение	Permissible symbol Symbole admissible Допускаемое условное обозначение	Notes Notes Примечание
1.1	Trace of motion Trajectoire du mouvement  Траектория движения	Trace or part of trace of some point on link Trajectoire ou partie de trajectoire d'un point quelconque de la pièce  Траектория или часть траектории какой-либо точки звена			For straight line motion Pour un mouvement rectiligne Для прямолинейного движения  For rotational motion Pour un mouvement de rotation Для вращательного движения
1.2	Direction of motion Sens du mouvement  Знак направления движения				Direction of motion shows to which side point moves along trace  Le sens du déplacement du point mobile sur la trajectoire est indiqué par l'orientation de la flèche  Знак направления движения показывает в какую сторону движется точка по траектории
1.3	Instantaneous stop at intermediate position Arrêt instantané en position intermédiaire  Мгновенная остановка в промежуточном положении	Instantaneous stop without changing direction of motion Arrêt instantané sans changement du sens du mouvement  Мгновенная остановка без изменения знака направления движения			For straight line motion Pour un mouvement rectiligne Для прямолинейного движения  For rotational motion Pour un mouvement de rotation Для вращательного движения
1.4	Dwell at intermediate position Arrêt prolongé en position intermédiaire  Длительная остановка в промежуточном положении	Dwell without changing direction of motion Arrêt prolongé en position intermédiaire sans changement de sens du mouvement  Длительная остановка в промежуточном положении без изменения знака направления движения			

1.5	<p>Dwell at extreme position</p> <p>Arrêt prolongé en position extrême</p> <p>Длительная остановка в крайнем положении</p>	<p>Dwell followed by changing of direction of motion</p> <p>Arrêt prolongé suivi du changement de sens du mouvement</p> <p>Длительная остановка с последующим изменением знака направления движения</p>			
1.6	<p>Partial reverse motion</p> <p>Mouvement inverse exécuté partiellement</p> <p>Частичное обратное движение</p>	<p>Motion of link generally in one direction but with partial reversal at some point</p> <p>Mouvement de la pièce dans la même direction, interrompu partiellement par un mouvement inverse</p> <p>Движение звена в одном направлении с обратным ходом на некотором участке</p>			<p>Straight line</p> <p>Rectiligne</p> <p>Прямолинейное</p> <p>Rotational</p> <p>De rotation</p> <p>Вращательное</p>
1.7	<p>Stop</p> <p>Arrêt</p> <p>Стоп</p>	<p>End of motion</p> <p>Fin de mouvement</p> <p>Конец движения</p>			
1.8	<p>Examples</p> <p>Exemples</p> <p>Примеры</p>				
1.8.1	<p>One-sided motion</p> <p>Mouvement à sens unique</p> <p>Движение одностороннее</p>	<p>Motion with constant direction</p> <p>Mouvement à sens constant</p> <p>Движение с постоянным знаком направления</p>			<p>Straight line</p> <p>Rectiligne</p> <p>Прямолинейное</p> <p>Rotational</p> <p>De rotation</p> <p>Вращательное</p>
1.8.2	<p>One-sided motion with instantaneous stop</p> <p>Mouvement à sens unique avec arrêt instantané</p> <p>Движение одностороннее с мгновенной остановкой</p>				<p>Straight line</p> <p>Rectiligne</p> <p>Прямолинейное</p> <p>Rotational</p> <p>De rotation</p> <p>Вращательное</p>



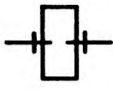

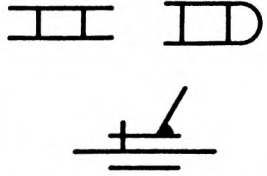

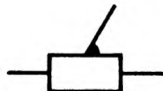


(Continued)  
(Suite)  
(Продолжение)


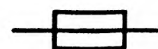


No. N° №	Designation Désignation Наименование	Definition Définition Определение	Basic symbol Symbole de base Основное условное обозначение	Permissible symbol Symbole admissible Допускаемое условное обозначение	Notes Notes Примечание
1.8.3	One-sided motion with dwell Mouvement à sens unique avec arrêt prolongé Движение одностороннее с вы- стоем		 		Straight line Rectiligne Прямолинейное  Rotational De rotation Вращательное
1.8.4	One-sided motion with partial reversal Mouvement à sens unique partiel- lement inversé Движение одностороннее с ча- стичным обратным движе- нием		 		Straight line Rectiligne Прямолинейное  Rotational De rotation Вращательное
1.8.5	Oscillating motion Mouvement oscillatoire Движение возвратное	Motion with variable direction Mouvement à sens variable Движение с переменным зна- ком направления	 		Straight line Rectiligne Прямолинейное  Rotational De rotation Вращательное
1.8.6	Oscillating motion with dwell at one extreme position Mouvement oscillatoire avec arrêt prolongé en une position extrême Движение возвратное с вы- стоем в одном крайнем поло- жении		 		Straight line Rectiligne Прямолинейное  Rotational De rotation Вращательное

1.8.7	<p>Oscillating motion with dwells at both extreme positions</p> <p>Mouvement oscillatoire avec arrêts prolongés aux positions extrêmes</p> <p>Движение возвратное с выстоями в крайних положениях</p>				<p>Straight line Rectiligne Прямолинейное</p> <p>Rotational De rotation Вращательное</p>
1.8.8	<p>Oscillating motion with dwell at intermediate position</p> <p>Mouvement oscillatoire avec arrêt prolongé en position intermédiaire</p> <p>Движение возвратное с выстоем в промежуточном положении</p>				<p>Straight line Rectiligne Прямолинейное</p> <p>Rotational De rotation Вращательное</p>
1.8.9	<p>One-sided motion with partial reversal and dwell</p> <p>Mouvement à sens unique partiellement inversé avec arrêt prolongé</p> <p>Движение одностороннее с частичным обратным движением и выстоем</p>				<p>Straight line Rectiligne Прямолинейное</p> <p>Rotational De rotation Вращательное</p>
1.8.10	<p>End of motion</p> <p>Fin de mouvement</p> <p>Конец движения</p>				<p>Straight line Rectiligne Прямолинейное</p> <p>Rotational De rotation Вращательное</p>

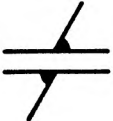




2 Kinematic pairs  
 2 Liaison de deux solides  
 2 Кинематические пары

No. N° №	Designation Désignation Наименование	Definition Définition Определение	Basic symbol Symbole de base Основное условное обозначение	Permissible symbol Symbole admissible Допускаемое условное обозначение	Notes Notes Примечание
2.1  2.1.1	Pairs with one degree of freedom Liaison de deux solides avec un degré de liberté Пары с одной степенью свободы  Revolute pair; Turning pair Liaison pivot Вращательная пара a) for planar mechanisms pour des mécanismes plans в плоских механизмах b) for spatial mechanisms pour des mécanismes dans l'espace в пространственных механизмах	Joint of two links permitting rotational motion of one link relative to the other Liaison de deux solides permettant le mouvement de rotation de l'un par rapport à l'autre Соединение двух звеньев, допускающее вращательное движение одного звена относительно другого	 		
2.1.2	Prismatic pair  Liaison glissière  Поступательная пара	Joint of two links permitting rectilinear translation of one link relative to the other Liaison de deux solides permettant le mouvement rectiligne de l'un par rapport à l'autre Соединение двух звеньев, допускающее прямолинейное движение одного звена относительно другого			
2.1.3	Screw pair; Helical pair  Liaison hélicoïdale  Винтовая пара	Joint of two links permitting helical motion (with constant pitch) of one link relative to the other Liaison de deux solides permettant le mouvement hélicoïdal à pas constant de l'un par rapport à l'autre Соединение двух звеньев, допускающее винтовое движение (с постоянным шагом) одного звена относительно другого	 	 	

<b>2.2</b>	<b>Pairs with two degrees of freedom</b> <b>Liaison de deux solides à deux degrés de liberté</b> <b>Пары с двумя степенями свободы</b>				
<b>2.2.1</b>	<b>Cylindrical pair</b>  Liaison pivot glissant  Цилиндрическая пара	Joint of two links permitting cylindrical motion of one link relative to the other Liaison de deux solides permettant le mouvement de rotation et de translation de l'un à l'autre Соединение двух звеньев, допускающее цилиндрическое движение одного звена относительно другого			
<b>2.2.2</b>	<b>Spherical pair with pin</b>  Liaison sphérique à doigts  Сферическая пара с пальцем	Joint of two links permitting rotations about two intersecting axes Liaison de deux solides permettant le mouvement de rotation autour de deux axes concourants Соединение двух звеньев, допускающее вращательное движение вокруг двух пересекающихся осей			
<b>2.3</b>	<b>Pairs with three degrees of freedom</b> <b>Liaison de deux solides à trois degrés de liberté</b> <b>Пары с тремя степенями свободы</b>				
<b>2.3.1</b>	<b>Spherical pair</b>  Liaison rotule (ou liaison sphérique)  Сферическая пара	Joint of two links permitting spherical motion of one link relative to the other Liaison de deux solides permettant le mouvement sphérique de l'un par rapport à l'autre Соединение двух звеньев, допускающее сферическое движение одного звена относительно другого			

(Continued)  
(Suite)  
(Продолжение)


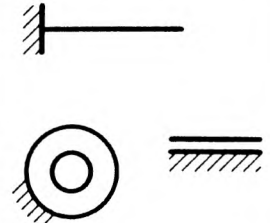


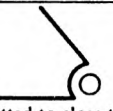

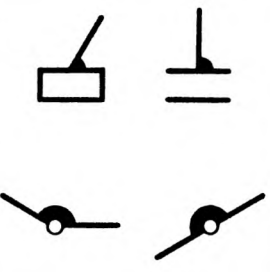
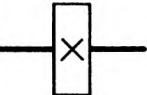

No. N° №	Designation Désignation Наименование	Definition Définition Определение	Basic symbol Symbole de base Основное условное обозначение	Permissible symbol Symbole admissible Допускаемое условное обозначение	Notes Notes Примечание
2.3.2	Planar contact pair  Liaison appui plan  Плоскостная пара	Joint of two links, permitting general planar motion of one link relative to the other  Liaison de deux solides permettant le mouvement plan sur plan de l'un par rapport à l'autre  Соединение двух звеньев, допускающее общий случай плоского движения одного звена относительно другого			
2.4	Pairs with four degrees of freedom  Liaison de deux solides à quatre degrés de liberté  Пары с четырьмя степенями свободы				
2.4.1	Ball-and-cylinder pair  Liaison sphère-cylindre  Пара шар-цилиндр	Joint of two links made up of a ball within a cylinder  Liaison de deux solides consistant en une sphère et un cylindre creux  Соединение двух звеньев с элементами: шар, полый цилиндр			



2.5	<p>Pairs with five degrees of freedom</p> <p>Liaison de deux solides à cinq degrés de liberté</p> <p>Пары с пятью степенями свободы</p>				
2.5.1	<p>Ball-and-plane pair</p> <p>Liaison sphère-plan</p> <p>Пара шар-плоскость</p>	<p>Joint of two links made up of a ball and a plane</p> <p>Liaison de deux solides consistant en une sphère et un plan</p> <p>Соединение двух звеньев с элементами: шар-плоскость</p>			

3 Links and connections of their components

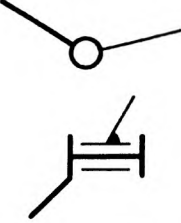
3 Solides et leurs composants




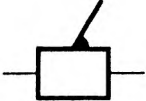
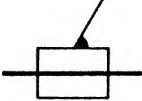



3 Звенья и соединения их частей

No. N° №	Designation Désignation Наименование	Definition Définition Определение	Basic symbol Symbole de base Основное условное обозначение	Permissible symbol Symbole admissible Допускаемое условное обозначение	Notes Notes Примечание
3.1	Frame Base Неподвижное звено				
3.2	Shaft; bar; axle Axe; tige Вал; стержень; ось				
3.3	Permanent connection of link components  Liaison fixe des composants du solide  Неподвижное соединение час- тей звена			  It is permitted to close the solidly fitted-in region with the straight line  Il est admis de limiter le noir- cissement par la ligne droite  Зачернение допускается огра- ничивать прямой линией  	
3.4	Fixed connection of component to shaft (bar, axle)  Liaison fixe des composants du solide avec l'axe (la tige)  Неподвижное соединение де- тали с валом (стержнем, осью)				

3.5	<p>Adjustable connection of link components</p> <p>Liaison permettant le réglage des composants du solide</p> <p>Неподвижное соединение частей звена, допускающее регулировку</p>				
-----	---	--	--	---	--

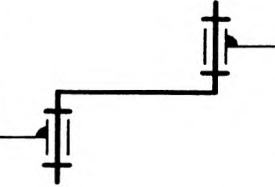

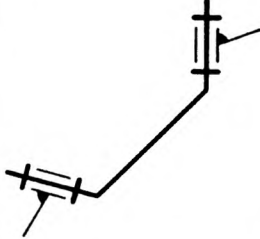
4 N-bar linkages and their components  
 4 Mécanismes articulés et leurs composants  
 4 Рычажные механизмы и их звенья

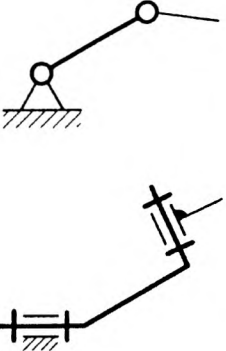
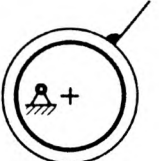
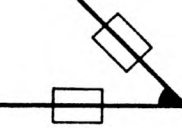
No. N° №	Designation Désignation Наименование	Definition Définition Определение	Basic symbol Symbole de base Основное условное обозначение	Permissible symbol Symbole admissible Допускаемое условное обозначение	Notes Notes Примечание
4.1	Linkages with lower pairs  Mécanismes à leviers  Рычажные механизмы	Mechanisms with links forming parts of lower pairs  Mécanismes dont les pièces ne forment que des couples inférieurs  Механизмы, звенья которых входят только в низшие пары			By convention, the part of a pair drawn with thin lines belongs to the adjoining link  Le trait fin représente le deuxième solide  Условно тонкой линией показано смежное звено, входящее в кинематическую пару
4.2	Single-element link  Solide à un élément  Одноэлементное звено	The link is a part of a kinematic pair  Solide faisant partie d'une liaison  Звено, входящее в одну кинематическую пару			
4.2.1	The link is a part of a revolute pair Solide faisant partie de la liaison pivot Звено, входящее во вращательную пару  a) for planar mechanisms dans le mécanisme plan в плоских механизмах  b) for spatial mechanisms dans le mécanisme spatial в пространственных механизмах				

4.2.2	<p>The frame is a part of a revolute pair</p> <p>Solide immobile faisant partie de la liaison pivot</p> <p>Неподвижное звено, входящее во вращательную пару</p> <p>a) for planar mechanisms dans le mécanisme plan в плоских механизмах</p> <p>b) for spatial mechanisms dans le mécanisme spatial в пространственных механизмах</p>		 		
4.2.3	<p>The link is a part of a prismatic pair</p> <p>Solide faisant partie de la liaison glissière</p> <p>Звено, входящее в поступательную пару</p>				
4.2.4	<p>The link is a part of a cylindrical pair</p> <p>Solide faisant partie de la liaison pivot glissant</p> <p>Звено, входящее в цилиндрическую пару</p>				
4.2.5	<p>The link is a part of a spherical pair</p> <p>Solide faisant partie de la liaison rotule (ou liaison sphérique)</p> <p>Звено, входящее в сферическую пару</p>		 		

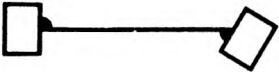
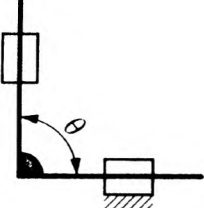
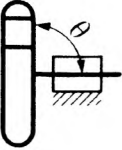
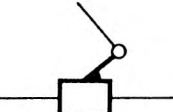


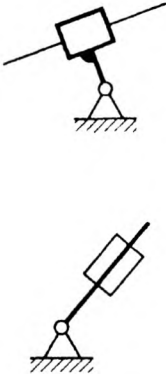

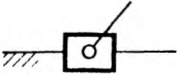
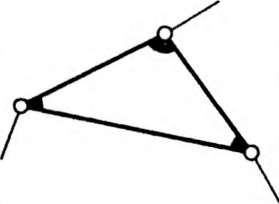
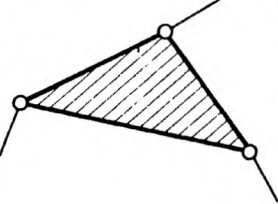
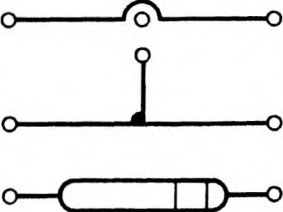
(Continued)  
(Suite)  
(Продолжение)

No. N° №	Designation Désignation Наименование	Definition Définition Определение	Basic symbol Symbole de base Основное условное обозначение	Permissible symbol Symbole admissible Допускаемое условное обозначение	Notes Notes Примечание
4.3	Double-element link (binary link) Solide à deux éléments de liaison  Двухэлементное звено	The link forms the connection between two kinematic pairs Solide de jonction entre deux liaisons  Звено, входящее в две кинематические пары			
4.3.1	The link forms the connection between revolute pairs Solide de jonction entre deux liaisons pivots  Звено, входящее в две вращательные пары				
4.3.1.1	Coupler  Bielle  Шатун  a) for planar mechanisms pour des mécanismes plans в плоских механизмах  b) for spatial mechanisms pour des mécanismes dans l'espace в пространственных механизмах	The link forms the connection between kinematic pairs joining moving links only Solide de jonction entre deux liaisons mobiles  Звено, входящее в кинематические пары только с подвижными звеньями	  		

4.3.1.2	<p>Crank (or rocker)</p> <p>Manivelle (ou manivelle oscillante)</p> <p>Кривошип (или коромысло)</p> <p>a) for planar mechanisms pour des mécanismes plans в плоских механизмах</p> <p>b) for spatial mechanisms pour des mécanismes dans l'espace в пространственных механизмах</p>	<p>Link which can perform complete (or incomplete) rotation around a fixed axis</p> <p>Solide qui fait un tour entier (ou une partie) autour d'un axe immobile</p> <p>Звено, которое может совершать полный (или неполный) оборот вокруг неподвижной оси</p>			
4.3.1.3	<p>Eccentric</p> <p>Excentrique</p> <p>Эксцентрик</p>	<p>Disk-shaped link whose centre describes a circular path with respect to a revolute pair. Simultaneously, this centre forms the axis of another revolute pair</p> <p>Solide ayant la forme d'un disque dont le centre ne coïncide pas avec le centre de la liaison pivot dont il fait partie</p> <p>Звено, имеющее форму диска, центр которого совпадает с центром одной вращательной пары и смещен относительно центра другой</p>			
4.3.2	<p>The link forms the connection between two prismatic pairs</p> <p>Solide de jonction entre deux liaisons glissières</p> <p>Звено, входящее в две поступательные пары</p>				

(Continued)  
(Suite)  
(Продолжение)

No. N° №	Designation Désignation Наименование	Definition Définition Определение	Basic symbol Symbole de base Основное условное обозначение	Permissible symbol Symbole admissible Допускаемое условное обозначение	Notes Notes Примечание
4.3.2.1	Common case Cas général Общий случай				
4.3.2.2	Slider Glissière Ползун				Angle $\theta$ is arbitrary L'angle $\theta$ est arbitraire Угол $\theta$ может быть любым
4.3.3	The link forms the connection between a revolute and a pris- matic pair  Solide de jonction entre une liai- son pivot et une liaison glissière  Звено, входящее во враща- тельную и поступательную пары				
4.3.3.1	Common case Cas général Общий случай				

4.3.3.2	<p>Slotted link (slotted lever)</p> <p>Coulisse</p> <p>Кулиса</p>	<p>The link is a part of a revolute pair with the frame and a part of a prismatic pair with the moving link</p> <p>Solide faisant partie d'une liaison pivot à base et d'une liaison glissière qui a un solide mobile</p> <p>Звено, входящее во вращательную пару со стойкой и в поступательную пару с подвижным звеном</p>			
4.3.3.3	<p>Slider</p> <p>Glissière</p> <p>Ползун</p>	<p>The link is a part of a prismatic pair with the frame</p> <p>Solide faisant partie d'une liaison glissière qui a une base</p> <p>Звено, входящее в поступательную пару со стойкой</p>			
4.4	<p>Ternary link</p> <p>Solide à trois éléments de liaison</p> <p>Трехэлементное звено</p>	<p>The link forms the connection between three kinematic pairs</p> <p>Solide de jonction entre trois liaisons</p> <p>Звено, входящее в три кинематические пары</p>			
4.5	<p>Multi-element link</p> <p>Solide à éléments de liaison multiples</p> <p>Многоэлементное звено</p>				<p>Symbols are similar to those of binary or ternary link</p> <p>Les symboles sont construits comme pour les solides à deux et trois éléments de liaison</p> <p>Обозначение строится аналогично двух- или трехэлементному звену</p>

(Concluded)  
(Fin)  
(Конец)

No. N° №	Designation Désignation Наименование	Symbol Symbole Условное обозначение
4.6	Examples Exemples Примеры	