

Актуатор механічних переміщень виконаний у вигляді тіла обертання змінного перерізу, який відрізняється тим, що його профіль має форму, яка визначається згідно співвідношення:

$$D_x = D_0 \frac{1}{\sin(2,416x) + e^m \sin(2,416 \times (1-x))}, \text{ де}$$

D_x - діаметр поперечного перерізу у точці x ;

D_0 - діаметр мінімального поперечного перерізу;

x - координата;

$m = 1,203$ - параметр, що визначає відношення граничних діаметрів поперечного перерізу.