# 浙江工业大学期终考试命题稿

### 2019/2020 学年第 2 学期

课程名称	机械原理	使用班级	机械		
教师份数	10	学生份数	480		
命题人	鲍官军	审核人签字			
命题总页数	7页	每份试卷 需用白纸	2 大张		
AB 卷、近四年试剂	是				
试卷中一部分试题 的考试区分度?	是				
试卷考核的内容是 程目标?	是				

### 命题注意事项

- 一、命题稿请用 A4 纸电脑打印,或用教务处印刷的命题纸用黑色水笔书写,保持字迹清晰,页码完整。
- 二、AB 卷必须难度相当、覆盖面相同,卷面上不注明 A、B 字样,由教务处抽取其中一套作为期终考试卷。
- 三、命题稿必须经基层教学组织负责人或系主任审核签字,并在考试前两周交教务处。

# 浙江工业大学 2019/2020 学年

## 第 2 学期试卷

班级_								名				
学号_	任课教师											
题序	_		三	四	五.	六	七	八	九	+ ,	4	总评
计分												

### 一、(8分)图示为机器人仿人手指结构及其机构运动简图,计算其机构的自由度。



$$F = 3n - (2p_l + p_h - p') - F'$$

$$= 3 \times 7 - (2 \times 9 + 0 - 0) - 0$$

$$= 3$$

$$\vec{x}$$

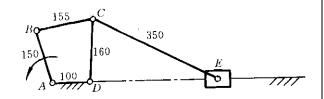
$$F = 3n - 2p_l - p_h$$
$$= 3 \times 7 - 2 \times 9 - 0$$
$$= 3$$

评分说明:

n --3 分,  $p_l$  --1 分,  $p_h$ : 1 分, p': 1 分, F': 1 分, 答案—1 分。

二、(12 分) 如图所示的机构,并已知各杆件的杆长(标注在杆上)。试分析:(1) 当 AB 为 主动件,滑块 E 为从动件时,机构是否有急回特性?(2) 如主动件改为 CD 时情况有无变

#### 化? 试用作图法说明之。



总分 10 分

(1) AB 主动时,有急回特性,因为此时存在 $\theta$ 。

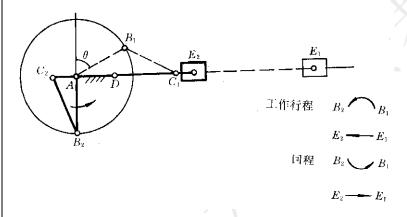
工作行程由 B1 逆时针至 B2, E1 至 E2。

回程由 B2 至 B1, E2 至 E1。

(6分)

(2) CD 主动时,DCE 为对心曲柄滑块机构,E 有极位,但  $\theta$ = 0,所以无急回特性

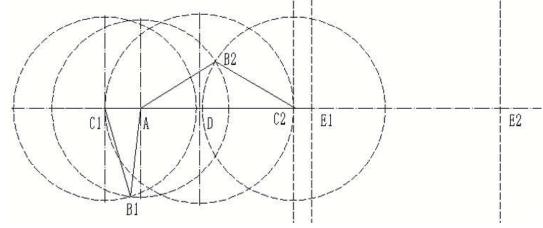
(4分)



(1) 由于四杆机构 ABCD 满足杆长条件,且以最短杆 AD 为机架,所以四杆机构 ABCD 是双曲柄机构。---1分

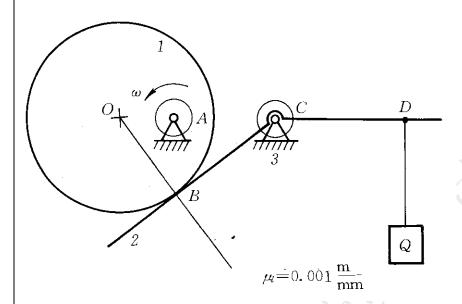
由于 CE>CD, 所以 CDE 为对心曲柄滑块机构。---1 分

以 AB 为主动件时, 滑块 E 对应的两极限位置如图所示。--2 分



因为曲柄位置 AB1 与 AB2 不共线,所以极位夹角  $\theta > 0$ ,故此时机构具有急回特性。--1 分 (2)当主动件改为 CD 时,此时 CDE 为对心曲柄滑块机构,无急回特性;--7 分。

三、(15分)图示为偏心圆凸轮杠杆机构运动简图,转动副的摩擦圆半径P=5 mm,滑动副处摩擦角P=15°。试用图解法求在图示位置时,为提起Q=150N的重物所应加于凸轮I上的平衡力矩M1(方向、大小)。



1) 作出各反力的作用线如图。其中:

 $F_{R21}$ 、 $F_{R31}$ 一对力偶及其作用线位置(2分)

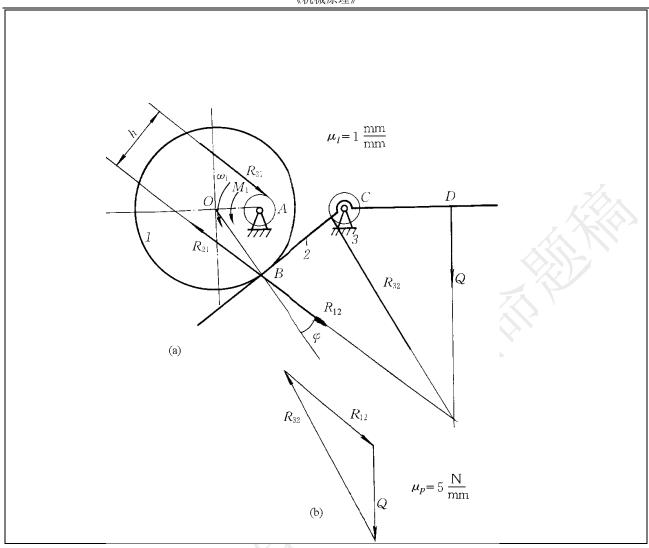
 $F_{R21}$ 、 $F_{R12}$ 一对作用力反作用力及其作用线位置(2分)

 $F_{R32}$ 及其作用线位置(2分)

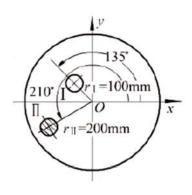
2)

构件 2 力三角形,并根据三力汇交求得:  $F_{R12} \approx 207.5N$  (2 分)

- 3) 根据构件 1 的力偶平衡,求得平衡力矩为:  $M = F_{R12} \cdot h \approx 207.5N \times 0.014m = 2.9Nm$  (1
- 分),方向逆时针(1分)



四、(10 分) 图示为一铝制圆盘,盘厚 b=40mm,位置 I 处有一直径  $\phi$  =45mm 的通孔,位置 II 处是一质量  $m_2$ =1.8kg 的重块。为了使圆盘平衡,拟在圆盘上 r=180mm 处制一通孔并填满铜材。试求此孔的直径与位置。(铝的密度  $2.7g/cm^3$ ,铜的密度  $8.9g/cm^3$ )



b = 40mm = 0.04m

 $r_I = 100 mm = 0.1 m$   $\varphi = 45 mm = 0.045 m$ 

 $r_{II} = 200 mm = 0.2 m \quad r = 180 mm = 0.18 m \label{eq:rII}$ 

 $m_{\rm I} = 2700 {\rm kg/m^3} * \left[ \pi \left( \frac{\Phi}{2} \right)^2 * 0.04 {\rm m} \right] = 0.1718 {\rm kg}$   $m_{\rm II} = 1.8 {\rm kg}$ 

$$\Delta m = m_{ij} - m_{ij}$$

求 $\phi_r$ 和 $\alpha_r$ 。

$$\sum \bar{F} = \sum m_i \, \bar{r}_i = 0$$

X方向: (3分)

$$\begin{aligned} -\mathrm{m_I}\mathrm{r_I}\cos 135 + m_{\mathrm{II}}\mathrm{r_{II}}\cos 210 + \Delta\mathrm{m}*\mathrm{r}*\cos\alpha_r &= 0 \\ -0.1718\mathrm{kg}*0.1\mathrm{m}*(-0.7071) + 1.8\mathrm{kg}*0.2\mathrm{m}*(-0.866) + \Delta\mathrm{m}*0.18\mathrm{m}*\cos\alpha_r &= 0 \\ 0.0121 - 0.31176 + \Delta\mathrm{m}*0.18*\cos\alpha_r &= 0 \\ \Delta\mathrm{m}*\cos\alpha_r &= 1.6648 \end{aligned}$$

y 方向: (3分)

$$\begin{aligned} -\mathrm{m_I}\mathrm{r_I}\sin 135 + m_{\mathrm{II}}\mathrm{r_{II}}\sin 210 + \Delta\mathrm{m}*\mathrm{r}*\sin\alpha_r &= 0 \\ -0.1718\mathrm{kg}*0.1\mathrm{m}*0.7071 + 1.8\mathrm{kg}*0.2\mathrm{m}*(-0.5) + \Delta\mathrm{m}*0.18\mathrm{m}*\sin\alpha_r &= 0 \\ -0.0121 - 0.18 + \Delta\mathrm{m}*0.18*\sin\alpha_r &= 0 \\ \Delta\mathrm{m}*\sin\alpha_r &= 1.0672 \end{aligned}$$

得到: (2分)

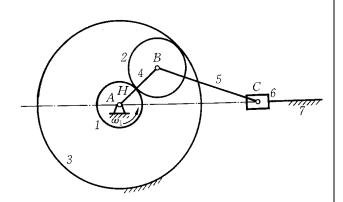
$$\tan \alpha_r = 0.641$$
  
 $\alpha_r = 0.57 \text{rad} = 32.6614^\circ$ 

代入得到: (2分)

$$\Delta m = m_{fij} - m_{fij} = 1.9744 \text{kg} = (8900 \text{kg/m}^3 - 2700 \text{kg/m}^3) * \left[ \pi \left( \frac{\varphi_r}{2} \right)^2 * 0.04 \text{m} \right]$$

$$\frac{\varphi_r}{\varphi_r} = 0.1008 \text{m} = 100.8 \text{mm}$$

五、(12) 图示为齿轮–连杆机构运动简图,已知:Z=24,Z=36,Z=96,M=4 mm, $\omega_1=1$  rad/s,Z=43,各齿轮均为标准齿轮。试求:(1) 此机构的自由度;(2) 此位置时构件Z=43,每均均均运动图解法求解。



(1) 
$$n=5$$
 (1 $\frac{1}{1}$ ),  $P_L = 6$  (1 $\frac{1}{1}$ ),  $P_H = 2$  (1 $\frac{1}{1}$ )

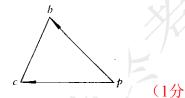
$$F = 3n - 2P_L - P_H = 3 \times 5 - 2 \times 6 - 2 = 1$$
 (1 $\%$ )

(2) 
$$i_{1H} = 1 - i_{13}^{H} = 1 + z_{3}/z_{1} = 1 + 96/24 = 5$$
 (1 $\%$ )
$$i_{1H} = \omega_{1}/\omega_{H} = 5, \omega_{H} = \omega_{1}/5 = 1/5, \omega_{4} = \omega_{H}$$
 (1 $\%$ )
$$l_{AB} = m(z_{1} + z_{2})/2 = 4 \times (24 + 36)/2 = 120$$
 mm (1 $\%$ )

求
$$V_C$$
 
$$V_C = V_B + V_{CB}$$
 (2分)

其中 
$$V_B = I_{AB}\omega_4 = 120/5 = 24 \text{ mm/s} = 0.024 \text{ m/s}$$
 (1分)

取 $\mu_v = 0.001 \text{ m/s/mm}$ , 作速度多边形



 $v_c = \overline{p}q_v = 24.5 \times 0.001 = 0.024$  m/s,  $V_c$ 方向向左。 (1分)

六、一机械系统,当取其主轴为等效构件时,在一个稳定运动循环中,其等效阻力矩Mr如图所示。已知等效驱动力矩为常数,机械主轴的平均转速为 1440r/min。若不计其余构件的转动惯量,试问:

- (1)当要求运转的速度不均匀系数 $\delta \leq 0.02$ 时,应在主轴上安装一个 $J_F = ?$ 的飞轮;
- (2)如不计摩擦损失,驱动此机器的原动机需要多大的功率(kW)?

解: (1)在一个稳定运动循环中驱动功和阻抗功相等, 所以有

$$\left(\frac{1}{2}\pi + \pi\right) \times 500 = M_d \times 2\pi$$

$$M_d = \frac{3}{4} \times 500 = 375N \cdot m \tag{3 \%}$$

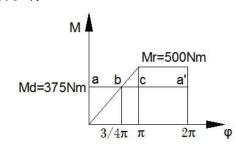
ab 段为盈功:  $W_{ab} = \frac{1}{2} \times 375 \times \frac{3}{4} \pi = 441.6 J$ 

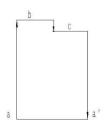
bc 段为亏功: 
$$W_{bc} = \frac{1}{2} \times (500 - 375) \times \frac{1}{4} \pi = 49.1 J$$

ca'段为亏功:  $W_{car} = (500 - 375) \times \pi = 392.5 J$ 

能量指示图如图所示,最大盈亏功:

$$\Delta W_{max} = W_{ab} = 441.6 J \tag{3 \%}$$



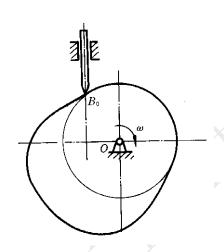


需安装的飞轮转动惯量为:

$$J_F = \frac{900\Delta W_{max}}{\pi^2 n^2 \delta} = \frac{900 \times 441.6}{\pi^2 \times 1440^2 \times 0.02} = 0.97 \ kg \cdot m^2 \tag{3 \%}$$

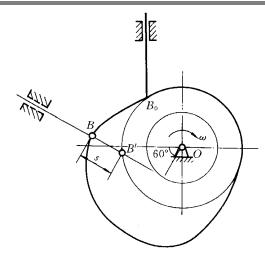
(2)驱动此机器所需功率为
$$P = \frac{M_d \times n}{9550} = \frac{375 \times 1440}{9550} = 56.5$$
KW (3分)

七、在图示的凸轮机构中,画出凸轮从图示位置转过60°时从动件的位置及从动件的 位移s。

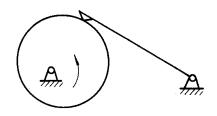


总分5分。(1)3 分; (2)2 分

- (1) 找出转过60°的位置。
- (2) 标出位移s。

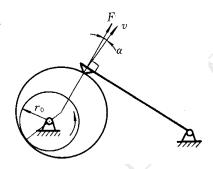


画出图示凸轮机构的基圆半径r0及机构在该位置的压力角 $\alpha$ 。

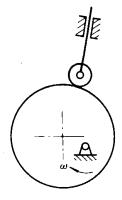


总分5分。(1)3 分; (2)2 分

- (1) 画出基圆。
- (2) 标出压力角α。

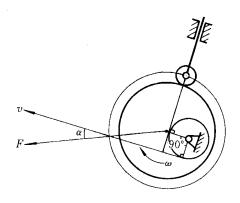


在图示凸轮机构中,画出凸轮从图示位置转过90°时 凸轮机构的压力角 $\alpha$ 。



总分5分。(1)3 分; (2)2 分

- (1) 画出转过90°的位置。
- (2) 标出压力角α。

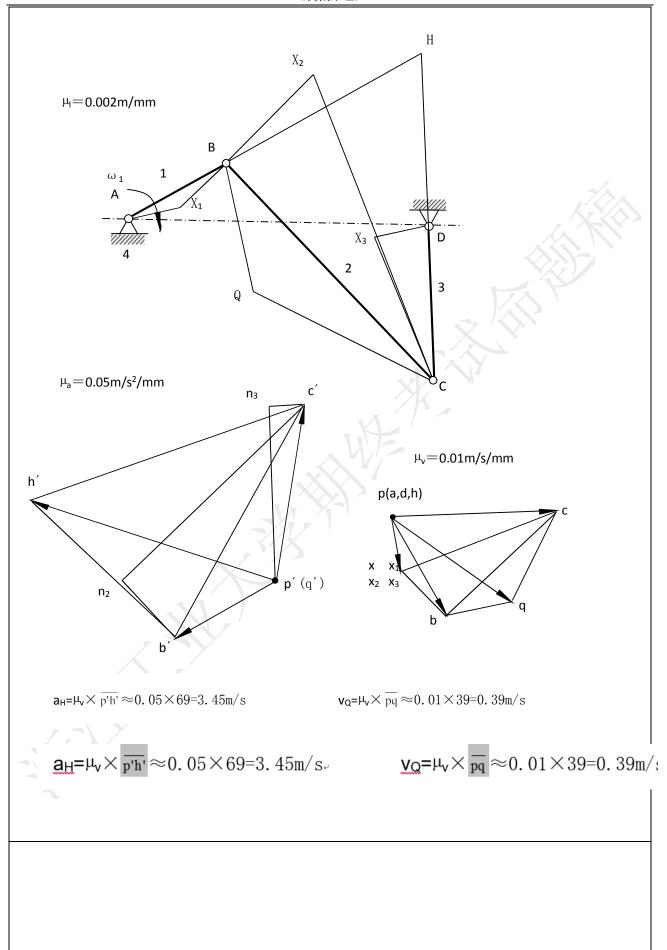


八、(12分)已知铰链四杆机构的位置、速度多边形和加速度多边形如下图所示。试求:

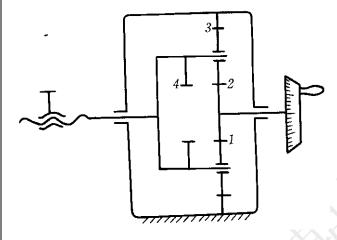
①构件 1、2 和 3 上速度均为 $v_X$  的点  $X_1$ 、 $X_2$  和  $X_3$  的位置;

②构件 2 上加速度为零的点 Q 位置,并求出该点的速度 $v_Q$ ;

③构件 2 上速度为零的点 H 位置,并求出该点的加速度  $a_H$ ;



九、图 示 磨 床 砂 轮 架 微 动 进 给 机 构 中,A = A = A = 16,A = 48, 丝 杠 导程 S = 5 m m, 慢 速 进 给 时, 齿 轮 I 和 齿 轮 I 啮 合; 快 速 退 回 时, 齿 轮 I 与 内 齿 轮 I 啮 合, 求 慢 速 进 给 过 程 和 快 速 退 回 过 程 中, 手 轮 转 一 圈 时, 砂 轮 横 向 移 动 的 距 离 各 为 多 少? 如 手 轮 圆周 刻 度 为 I 100 格, 则 慢 速 进 给 时, 每 格 砂 轮 架 移 动 量 为 多 少? (总 分 I 3 分)



$$i_{13}^H = \frac{n_1 - n_H}{n_3 - n_H} = -\frac{Z_3}{Z_1} = -\frac{48}{16} = -3$$
 (3分)

手 轮 转 一 周, 砂 轮 横 向 移 动 $\frac{1}{4} \times 5 = 1.25mm$  (2分)

b. 快速退回时

$$i_{14} = \frac{n_1}{n_4} \, \vec{D} \vec{U} = \frac{\omega_1}{\omega_4} = \frac{Z_4}{Z_1} = \frac{16}{16} = 1$$
  $\mathbb{P}^{n_1 = n_4 = 1}$  (2 分)

手轮每转一周,砂轮横向移动4 mm。(2分)

(2)若手轮刻度盘刻度为100格,则每格砂轮横向移动

$$\frac{1}{100} \times 1.25 = 0.0125 mm = 12.5 \mu m$$
 (2 \(\frac{2}{2}\)

