Q1：平移式平面從動件

有一個具平移式平面型從動件的盤形凸輪機構，凸輪順時針方向旋轉。此凸輪之基圓半徑 rb 為 40 mm。當凸輪的角位移為 0 o ~120 o時，從動件以擺線運動曲線上升 24 mm；當 凸輪的角位移為 100 o ~170 o時，從動件暫停；當凸輪的角位移為 170 o ~300 o時，從動件以 擺線運動曲線下降 24 mm；當凸輪的角位移為 300 o ~360 o時，從動件暫停。試利用解析法繪出凸輪的輪廓曲線。

程式碼請參考：CamProfile\_Trans\_Flat\_Face\_Cycloid

Q2：平移式偏位滾子從動件

有一個具平移式偏位滾子型從動件的盤形凸輪機構，凸輪順時針方向旋轉。此凸輪之基圓半徑rb 為40 mm，從動件偏位距離e 為12 mm，從動滾子之半徑rf 為10 mm。當凸輪的角位移為 0 o ~100 o時，從動件以擺線運動曲線上升 20 mm；當 凸輪的角位移為 100 o ~190 o時，從動件暫停；當凸輪的角位移為 190 o ~300 o時，從動件以擺線運動曲線下降 20 mm；當凸輪的角位移為 300 o ~360 o時，從動件暫停。試利用解析法繪出凸輪的輪廓曲線。

0 o ~100 o擺線運動曲線上升 20 mm

100 o ~190從動件暫停

190 o ~300

擺線運動曲線下降 20 mm

300 o ~360 o時，

從動件暫停。