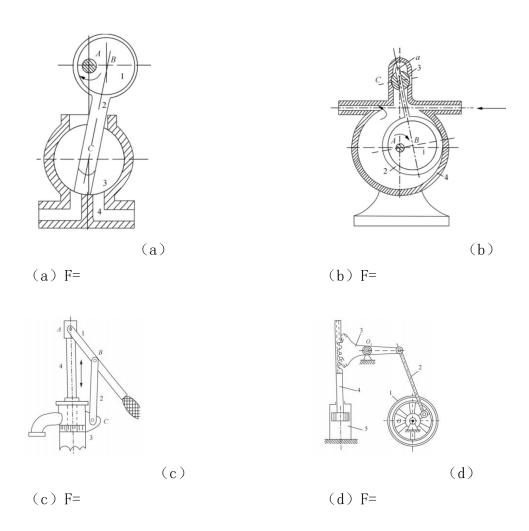
第2章 机构的组成和结构分析

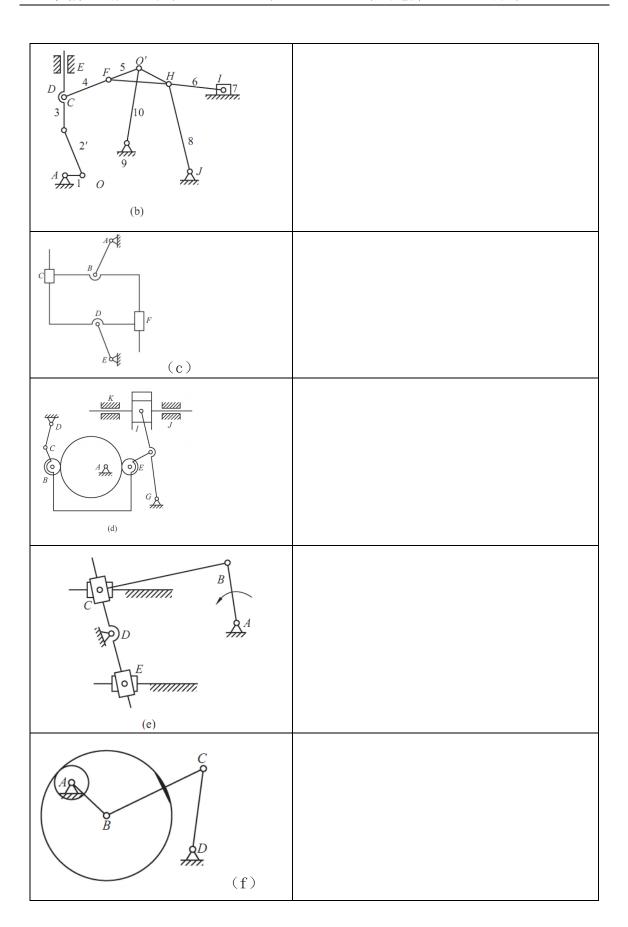
姓名:

习题 2-8: 试绘出下图所示泵机构的机构运动简图,并计算其自由度。



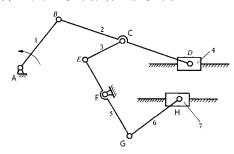
2-10: 计算下列机构的自由度。若存在局部自由度、复合铰链、虚约束等特殊情况, 请指出。

作业	答案
$ \begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	

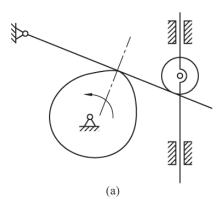


- 2-11 (1) 试计算图示机构的自由度(机构中用圆弧箭头表示的构件为原动件)。
- (2) 图示机构是由那些杆组组成的?请将这些杆组从机构中一一分离出来,并注 明拆组的顺序及机构级别。
 - (3) 若以构件7为原动件,则此机构为几级机构?

2019 机械原理作业 学号:

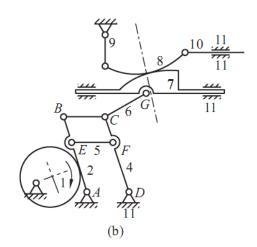


2-15 请绘制下图所示机构在图示位置时的高副低代的机构简图,并计算其自由度。答案:



■ (a) F=

(a 高副低代的机构简图)

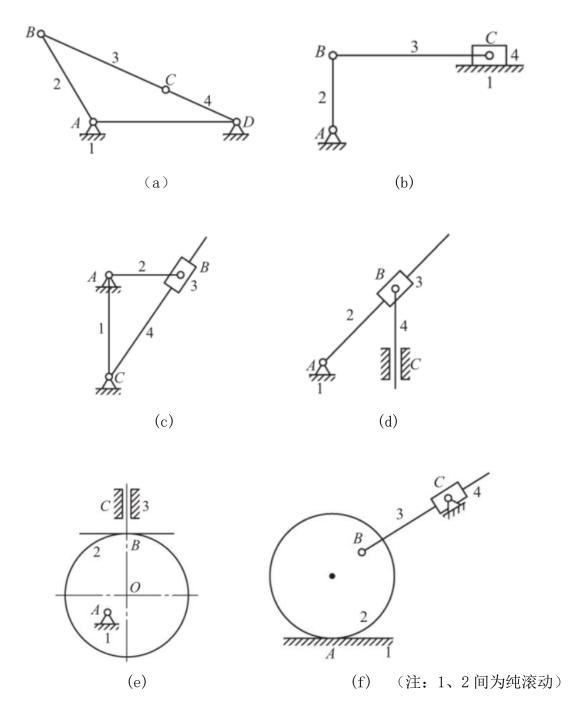


(b 高副低代的机构简图)

(b) F=

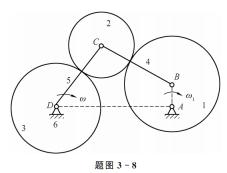
第三章 平面机构的运动分析

3-6 试确定下图所示各机构在图示位置时全部瞬心的位置(用符号 P_{ij} 表示)。解:各题瞬心如图所示。



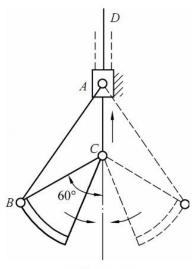
3-8 在图示的齿轮一连杆组合机构中,试用瞬心法求齿轮 1 与齿轮 3 的传动比 $\omega_{\mathrm{l}}/\omega_{\mathrm{3}}$ 。

姓名:



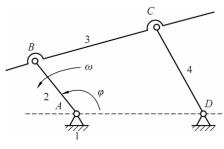
3-11 拉杆夹斗的机构运动简图如图示:已知: 1_{AB} =600mm, 1_{BC} =400mm,当拉杆 CD 以 0.1m / s 匀速上拉时,用相对运动图解法求:当 BC 与 CD 夹角为 60°时,夹斗运动的角速度。

姓名:



题图 3-11

- 3-12 在图示的四杆机构中, $l_{AB}=60$ mm, $l_{CD}=90$ mm, $l_{AD}=l_{BC}=120$ mm, $\omega_2=10 {
 m rad/s}$,试用瞬心法求:
 - (1)当 $\psi = 165$ °时,点C的速度 V_c ;
 - (2) 当 $\psi = 165$ ° 时,构件 3 的 BC 线上速度最小的一点 E 的位置及其速度的大小;
 - (3)当 V_c =0时, ψ 角之值(有两个解)。



题图 3-12

答案: (1)

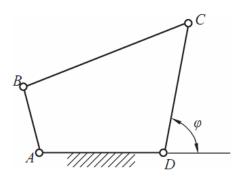
序号:

(2)

序号:

(3)

3-14 设计一曲柄摇杆机构,使得曲柄等速转动时,摇杆的摆角 Ψ 在 70°-100°之间变化。设摇杆为 1 个单位长,机架是 1.2 个单位长,以解析法求曲柄 AB 和连杆 BC 的长度。



题图 3-14

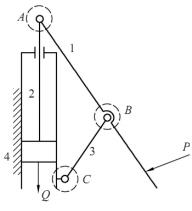
序号:

(双面打印时所留的空白页)

第四章 平面机构的力分析和机械效率

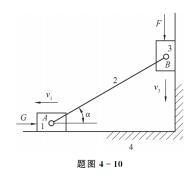
任课老师:

图示为手摇唧筒机构。已知各部分尺寸和接触面的摩擦系数 f ,转动副 A、B、 4-7C 处的虚线代表摩擦圆。试画出在P 力作用下的各总反力作用线的位置和方向(不考 虑各构件的质量和转动惯量)。



题图 4-7

4-10 在下图所示的机构中,已知 AB 杆的长度为l,轴颈半径为r,F 为驱动力,G 为生产阻力,设各构件相互接触处的摩擦系数均为f,若忽略各构件的重力和惯性力,试求该机构的效率和自锁条件。



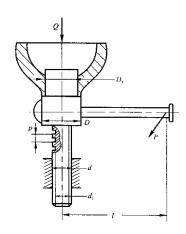
姓名:

任课老师:

序号:

(续 4-10 答案)

4-13 在图示的矩形螺纹千斤顶中,已知单头螺纹的中径 d=22mm,螺距 p=4mm,顶头环形摩擦面的中径 D=50mm,手柄长度 l=300mm,所有摩擦面的摩擦系数均为 f=0.1。求该千斤顶的机械效率;若 P=100N,被举起的重量 Q 为多少?



姓名:

任课老师:

序号:

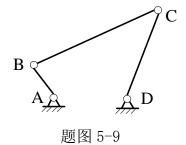
(续 4-13 答案)

序号:

(双面打印时所留的空白页)

姓名:

- **5–9** 在图示铰链四杆机构中,已知: I_{EC} =50mm, I_{CD} =35mm, I_{AD} =30mm,AD为机架,并且:
 - 1) 若此机构为曲柄摇杆机构,且 AB为曲柄,求 1AB的最大值;
 - 2) 若此机构为双曲柄机构, 求 1/18的最小值;
 - 3) 若此机构为双摇杆机构, 求 1/18的数值。

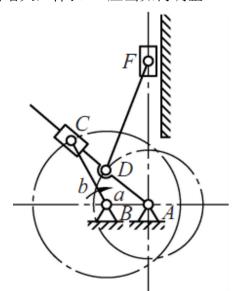


序号:

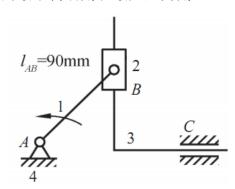
(续5-9答案)

5-12 如图为开槽机上用的急回机构。原动件 BC 匀速转动,已知a=80mm, b=200mm, $l_{AD}=100mm$, $l_{DF}=400mm$

- (1) 确定滑块 F 的上、下极限位置;
- (2) 确定机构的极位夹角;
- (3) 欲使极位夹角增大, 杆长 BC 应当如何调整?

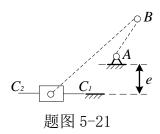


5-14 求题图 5-14 中机构的最小传动角和最大压力角。



答案:

5-21 设计一个偏心曲柄滑块机构。已知滑块两极限位置之间的距离 $\overline{C_{\scriptscriptstyle 1}C_{\scriptscriptstyle 2}}$ =50 mm,导 路的偏距 e=20 mm,机构的行程速比系数 K=1.5。试确定曲柄和连杆的长度 $l_{AB},\, l_{BC}$ 。



姓名:

任课老师:

序号:

(续 5-21 答案)

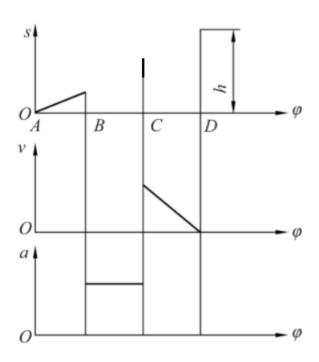
序号:

(双面打印时所留的空白页)

第六章 凸轮机构及其设计

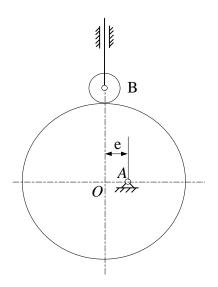
姓名:

6-7 图中所示为从动件在推程的部分运动曲线,其 $\Phi_s \neq 0^\circ$, $\Phi_s \neq 0^\circ$,试根据 s、v 和 a 之间的关系定性的补全该运动曲线,并指出该凸轮机构工作时,何处有刚性冲击?何处有柔性冲击?

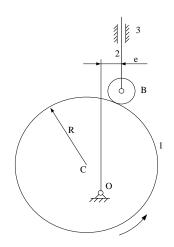


6-8 对于图中的凸轮机构,要求:

- 1) 写出该凸轮机构的名称;
- 2) 在图上标出凸轮的合理转向;
- 3) 画出凸轮的基圆;
- 4) 画出从升程开始到图示位置时推杆的位移 s,相对应的凸轮转角 φ ,B 点的压力角 α ;
- 5) 画出推杆的行程 H。



- 6-9 在图示偏置滚子直动从动件盘形凸轮机构中,凸轮 1 的工作轮廓为圆,其圆心和半径分别为 C 和 R, 凸轮 1 沿逆时针方向转动,推动从动件往复移动。已知: R=100mm,OC=20mm,偏距 e=10mm,滚子半径 r=10mm,试回答:
 - 1) 绘出凸轮的理论轮廓;
 - 2) 凸轮基圆半径 r_{e} ? 从动件行程 h_{e} ?
 - 3)推程运动角 Φ_0 =? 回程运动角 Φ_0 =? 远休止角 Φ_s =? 近休止角 Φ_s =?
- 4) 凸轮机构的最大压力角 α_{\max} =? 最小压力角 α_{\min} =? 又分别在工作轮廓上哪点出现?
 - 5) 行程速比系数 Æ?



序号:

(续 6-9 答案)

序号:

(续 6-9 答案)

姓名:

任课老师:

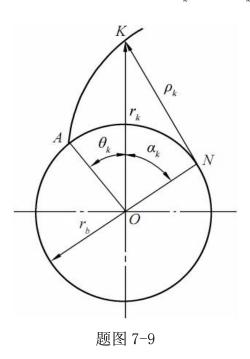
序号:

(双面打印时所留的空白页)

第七章 齿轮机构及其设计

姓名:

- 7-9 在图示的渐开线齿廓中,基圆半径 $r_b=100mm$,试求出:
- 1)当 r_k =135mm 时,渐开线的展角 θ_k ,渐开线压力角 α_k 和渐开线在 K 点的曲率半径 ρ_k 。
 - 2) 当 $\theta_k = 20^{\circ}$, 25° 和 30° 时,渐开线的压力角 α_k 和向径 r_k 。



7-11 已知一对外啮合渐开线直齿圆柱齿轮,齿数 $z_1=20$, $z_2=41$,模数 $m=2\,\mathrm{mm}$, $h_a^*=1\ ,\ c^*=0.25\ ,\ \alpha=20^0\ ,\ \mathrm{求}.$

- 1)当该对齿轮为标准齿轮时,试计算齿轮的分度圆直径 d_1 、 d_2 ,基圆直径 d_{b1} 、 d_{b2} ,齿顶圆直径 d_{a1} 、 d_{a2} ,齿根圆直径 d_{f1} 、 d_{f2} ,分度圆上齿距 p、齿厚 s 和齿槽宽 e。
- 2)当该对齿轮为标准齿轮且为正确安装时的中心距,求齿轮 1 的齿顶压力角 $lpha_{a1}$,齿顶处齿廓的曲率半径 $oldsymbol{
 ho}_{a1}$ 。 答案:

7-14 加工齿数 z=12 的正常齿制齿轮时,为了不产生根切,其最小变位系数为多少?若选取的变位系数小于或大于此值,会对齿轮的分度圆齿厚和齿顶厚度产生什么影响?

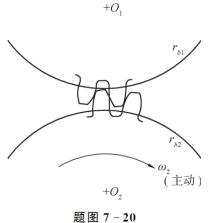
7-18 已知一对外啮合变位齿轮, z_1 =15, z_2 =42,若取 x_1 =1.0, x_2 =-1.0,m=2mm, h_a^* =1, c^* =0.25, α = 20°,试计算该对齿轮传动时的中心距a,啮合角 α ,齿顶圆直径 d_{a1} 、 d_{a2} ,齿顶厚 S_{a1} 、 S_{a2} ,试判断该对齿轮能否正常啮合传动?为什么?答案:

7-23 图为一对直齿圆柱齿轮传动,两个圆分别为两个齿轮的基圆,齿轮 2 为主动轮,转向如图所示。试根据图中所画出的齿轮传动尺寸,画出:

- 1) 理论啮合线 $\overline{N_1N_2}$;
- 2) 实际啮合线 $\overline{B_1B_2}$
- 3) 啮合角α;

答案:

4) 轮齿 A 以及与轮齿 A 相啮合的轮齿的齿廓工作段。



(A)

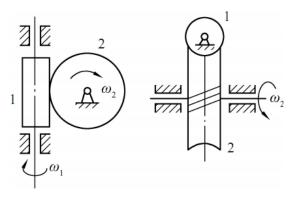
7-22 设一对斜齿圆柱齿轮, $z_1=20$, $z_2=41$, $m=4\,\mathrm{mm}$, $\alpha=20^\circ$, 若取其螺旋角 $\beta=15^\circ$, 在求得中心距 a 进行圆整后再最后确定螺旋角值,试计算:

- 1) 该对斜齿轮分度圆及齿顶圆直径;
- 2) 若齿宽 B=30mm,试计算其端面重合度 ε_{α} 、轴向重合度 ε_{β} 和总重合度 ε_{γ} ;
- 3) 求当量齿数 z_{v1} 、 z_{v2} ,并决定加工时的铣刀号数。

第八章 齿轮系及其设计

8-7 在图示的蜗杆传动中,试分别在左右两图上标出蜗杆1的旋向和转向。

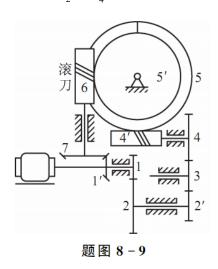
姓名:



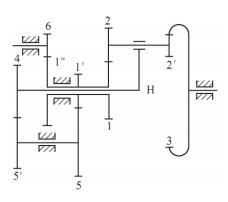
题图 8-7

8-9 图示为一滚齿机工作台的传动机构,工作台与蜗轮 5 相固联。已知 $z_1 = z_1 = 20$, $z_2=35$, $z_4=1$ (右旋), $z_5=40$,滚刀 $z_6=1$ (左旋), $z_7=28$ 。若要加工一个 $z_5=64$ 的齿轮,试决定挂轮组各轮的齿数 z_2 和 z_4 。

任课老师:



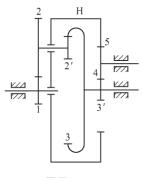
8-13 在题图 8-13 所示轮系中;已知 ω_6 及各轮齿数为: $z_1=50$, $z_1=30$, $z_1=60$, $z_2=30$, $z_2=20$, $z_3=100$, $z_4=45$, $z_5=60$, $z_5=45$, $z_6=20$,求 ω_3 的大小和方向。



题图 8-13

8-14 在题图 8-14 所示的电动卷扬机减速器中,各齿轮的齿数为 z_1 =24, z_2 =52, z_2 =21, z_3 =97, z_3 ' =18, z_4 =30, z_5 =78, $\Re i_{1H}$.

姓名:

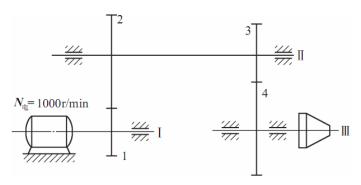


题图 8-14

第十章 机械的运转及其速度波动的调节

10-9 题图 10-9 所示为减速传动装置简图,已知各齿轮齿数为:

 $z_1 = 28, z_2 = 54, z_3 = 30, z_4 = 48$ 。齿轮 1、2、3、4 绕各自轴线回转的转动惯量为: $J_1 = 0.1 kg \cdot m^2$, $J_2 = 0.2 kg \cdot m^2$, $J_3 = 0.1 kg \cdot m^2$, $J_4 = 0.2 kg \cdot m^2$ 。要求在切断电源的情况下,将机构制动,制动器装于III轴上,制动力矩 $\mathbf{M}_{\text{III}} = 50 \mathbf{N} \cdot \mathbf{m}$ 。求机构完全停止时所需的时间。

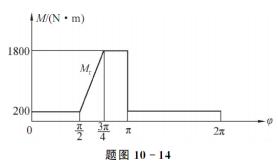


题图 10-9

10-14、已知一机组的主轴平均转速 n = 1500r/min, 作用在其上的等效阻力矩如图所 示。设等效驱动力矩 Ma 为常数, 主轴为等效构件。除装在主轴上的飞轮转动惯量 JF 外, 忽略其余构件的等效转动惯量。

机组的运转速度不均匀系数δ =0.05。试求:

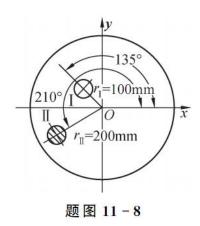
- (1)等效驱动力矩 Ma;
- (2) 最大盈亏功 △ W_{max};
- (3) 安装在主轴上的飞轮转动 惯量 J_F。



任课老师:

第十一章 机械的平衡

11-8 图示为一钢制圆盘,盘厚 $H=30\,\text{mm}$,位置 I 处钻有一直径 $d=50\,\text{mm}$ 的通孔,位置 I 处有一质量为 $m_2=0.2$ 公斤的附加重块,为使圆盘平衡,拟在圆盘 $r=200\,\text{mm}$ 的圆周上增加一重块,试求此重块的重量和位置。(钢的密度 $\rho=7.8\,\text{g/cm}^3$)

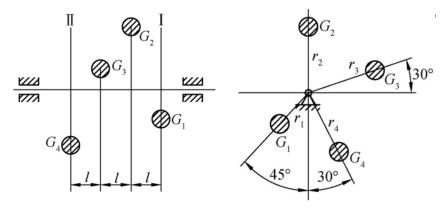


姓名:

11-11: 如图所示回转体中,已知不平衡重量

 $G_1 = 50N$ 、 $G_2 = 120N$ 、 $G_3 = 180N$ 、 $G_4 = 100N$,其回转半径为:

 $r_1=100mm$ 、 $r_2=r_3=r_4=200mm$ 。 现选平衡平面 I 、 II , $r_{\rm I}=r_{\rm II}=150mm$,试求平衡重量 $G_{\rm I}$ 、 $G_{\rm II}$ 的大小及方位。



题图 11-11

(此页不需打印)

姓名:

作业本使用说明:

- 1、为节省纸张,作业本双面打印或双面复印。
- 2、作业本按章装订(共9章),统一于距纸张左边10mm处装订2~3个钉书钉。
- 3、每章的首页页眉处写上学号、姓名、任课老师、序号等。(注:序号通过各教学班 的任课老师按班上学生的顺序编号而成,由老师通知学生后填写)

(上述三条请一次完成)

4、每次只需上交本章作业即可。

机械原理-各章作业

序号	章节	作业
1	第二章	2-8、2-10、2-11、2-15
2	第三章	3-6、3-8、3-11、3-12、3-14
3	第四章	4-7、4-10、4-13
4	第五章	5-9、5-12、5-14、5-21
5	第六章	6-7、6-8、6-9
6	第七章	7-9、7-11、7-14、7-18、7-20、7-22
7	第八章	8-7、8-9、8-13、8-14
8	第十章	10-9、10-14
9	第十一章	11-8、11-11