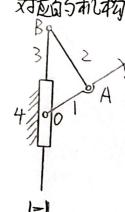
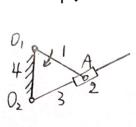
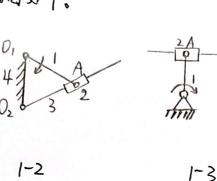
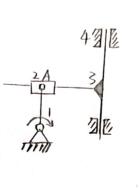
机械设计基础 HW-1 190410102 方在, 自动化17时

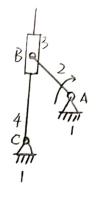
1-1至1-4 对起的机构虽动陷图如下。











1-5至1-13

- (1) 1-5 机构的由度 F=3n-2PL-PH=3x7-2x10-0=1
- (2) 1-6 机构创度 F=3n-2pl-pH=3x6-2x8-1=.1 滚子处有一个局部自由度, 滚子和套桶是虚约束.
- 13)1-7 机构自由 F=3n-2PL-PH=.3X8-2X11-1=1 滚子处存在一个局部自由方。
- (4) 1-8 机构的度 F=3n-2PL-PH=3X8-2X11-0=2
- (5) 1-9 机场的由度 F=3n-2pl-py=3x6-2x8-1=1
- (6) 1-10 机构的原下= 3n-2p2-P4=3x4-2x4-2=1 凌3处存在一份都自由度
- 机构自由按 F= 3n-2PL-P4= 3x9-2x12-2=. (7) 1-11 像3此有一局部自由度,三个杆件复较(初间)为复后较链,下侧与基座的部分 副中二者之一为虚约束,
- (8) 1-12 机物自由按下= 3n-2pl-ph=3x4-2x4-2=2 下侧机座、杆、齿轮、5档件下交形成仓后较强
- (9) 1-13 机物自由度 F=3n-2凡-PH=3x3-2x3-0=3

1,2,4 应用EN定理 P.4在 P14 P12 (图PAB)

连茂上;2.3.4应用ETU定理,P24在P23 P34(CP34)连投上,可得P2位置,P24位于AB与过C作品和生成的交流上。

1 /34(00).

1,2,3在用三心舒理,P13位于BC连茂上;13,4应用三心定理,P13位于过A点重改上,较P13位于图中支点处。

V3 = VPIS = WI· APIS

TESTER LAB SINZBCA = LBC /写 SIN ZBCA = 5 /写 AL = (50 NE + 50 NE) mm

API3 = .AC tan CBCA = . 100 NE + TWE mm /写 V3 = 0.916 m/s 方向向左
P4 由于4萬上,故P4里伯对图如, 2种上P24点来度为0.

 $V_B = W_2 \cdot \overline{B} R_{24} = W_1 \cdot \overline{AB}$ $\overline{B} R_{24} = \frac{\overline{AC}}{60545} - \overline{AB} = 339.117 \text{ mm} \text{ //g} W_2 = 2.95 \text{ rad/s} \text{ 1/2000 Ref}$

2-1 (a) 双曲杨 机构 (b) 曲两 播杆机构 (c) 双摇杆机构 (d) 双摇杆机构 40+110<70490 45+120<100+70 60+100>70+62 50+100<90+70 最短杆分框架 最短杆分值架杆 最短杆分值架杆

 2^{-4} (1) $k = \frac{180^{\circ} + \theta}{180^{\circ} - \theta} = \frac{Tu_{f}}{T_{a}48}$ ko $Tu_{f} = 75$, $\theta = 30^{\circ}$ to $12ay_{f} = 35$

(2) T&=T1/6+T1008=125 每级4转 n= 605 = 5,即每分4转5圈

2-5 d-压桶,Y-偿桶.

