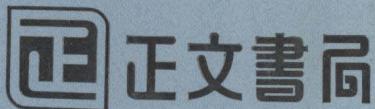


MECHANICAL
ENGINEERING
MECHANICAL
ENGINEERING
MECHANICAL
ENGINEERING

機械設計

徐仁輝 編著



七十二年 月十日出版

機械設計

下冊

每冊定價一八〇元

版權所有。翻印必究。

出版者：正文書局

台北市重慶南路一段五十九號

編著者：徐仁輝

發行人：黃開禮

印刷所：正文書局

發行所：正文書局

台北市和平東路二段三五二號

電話：(02) 7081406

門市部：正文書局

台北市重慶南路一段五十九號

電話：(02) 3813712

(02) 3813713

(02) 3813714

郵局劃撥帳號：5961

分銷處：各地各大書局

出版登記證：局版台業字六一八號

編輯大意

1. 本書的目的是為促使讀者在瞭解組成各種機械之基本機件的原理、構造、性能之後，進而計算及預測機件間互相組合時之應力、應變的情況，選用適當材質與最佳的搭配，設計出符合經濟耐用、性能優越之真善美的現代化機械產品。
2. 本書為了配合工業界的實際設計現況，以及國際標準化的要求，有關的分析、計算、設計皆採用公制單位，但在螺絲、潤滑的部分，國際上絕大部分仍以英制為單位的情況下，同時採用了公制、英制兩種單位，可使讀者，尤其是在校的同學，過去在校所學的各種設計單位皆採用英制，而進入工廠則又全為公制，使之有無所適從的缺點不再出現，使每位讀者皆能學以致用，因此，本書亦特別適合於現場設計人員的自修、參考之用。
3. 本書共分十四章，可供一般大專工程科系、二專、三專、五專之機械設計課程每週授課四小時之用，亦為工程設計人員自修及參考的資料。
4. 本書所有名詞都依教育部公布之機械工程名詞一書為準。
5. 本書各章都附有練習題，作為讀者練習及複習之用，如嫌不足，授課教師可斟酌補充。
6. 本書之編撰、校對、皆在公餘課畢之隙，雖對編撰、校對力求嚴謹，但疏漏誤謬之處，恐仍在所難免，尚祈讀者先進惠予指正，俾於再版時加以訂正。

編著者 徐仁輝謹識

1982.8.

於台北逸士華園

目 錄

第八章 軸的設計

8-1 圓軸之扭轉.....	1
8-2 僅受彎曲力矩作用之軸.....	3
8-3 僅受扭轉力矩作用之軸.....	7
8-3-1 符號.....	7
8-3-2 軸之扭轉強度設計.....	8
8-4 受兩種以上不同負荷作用之軸.....	10
8-4-1 符號.....	10
8-4-2 軸之傳達力計算.....	10
8-5 傳動軸.....	13
8-5-1 符號.....	13
8-5-2 軸之傳達力計算.....	14
8-5-3 支撐傳動軸之軸承距離.....	16
8-6 旋轉軸之臨界速度.....	17
練習問題.....	21

第九章 軸 承

9-1 軸承的形式.....	25
9-2 滑動軸承.....	26
9-2-1 符號.....	26

2 機械設計

9-2-2 軸頸強度設計.....	26
9-2-3 軸頸之長徑比.....	28
9-3 經向滑動軸承之摩擦.....	31
9-4 軸向止推滑動軸頸之摩擦.....	34
9-4-1 軸承壓力.....	34
9-4-2 軸承之摩擦功.....	36
9-5 滾動軸承的型式與分類.....	40
9-6 滾動軸承之稱呼型號及其表示法.....	40
9-7 滾動軸承之基本額定負荷與壽命.....	45
9-7-1 基本動額定負荷的計算.....	45
9-7-2 各種機械用軸承之額定壽命.....	46
9-7-3 各型軸承之基本動額定負荷與基本靜額定負荷.....	46
9-8 滾動軸承之等值負荷.....	53
9-8-1 等值負荷.....	53
9-8-2 等值徑向負荷.....	53
練習問題.....	56

第十章 齒 輪

10-1 齒輪的分類.....	61
10-2 齒輪術語及其定義.....	62
10-3 齒輪嚙合之基本定律.....	65
10-4 漸開線齒輪.....	67
10-4-1 齒條.....	68
10-4-2 標準齒輪與移位齒輪.....	69
10-5 擬線齒輪.....	70
10-6 漸開線齒與擬線齒的比較.....	72
10-7 各種齒形標準.....	74

10-7-1	14½° 壓力角混合制.....	74
10-7-2	14½° 壓力角全深制.....	74
10-7-3	20° 壓力角全深制.....	74
10-7-4	20° 壓力角短齒制.....	74
10-7-5	20° 壓力角 Fellows 制.....	74
10-8	斜齒輪.....	75
10-9	蝸輪傳動.....	79
10-9-1	螺輪傳動.....	79
10-9-2	蝸輪傳動.....	80
10-10	齒輪的尺寸計算.....	81
10-11	齒輪強度的計算.....	86
10-11-1	齒輪的回轉力.....	86
10-11-2	齒輪傳達之動力.....	87
10-12	斜齒輪尺寸計算.....	91
10-12-1	符號.....	91
10-12-2	相關計算式.....	91
10-13	螺旋齒輪的尺寸計算.....	94
10-14	蝸桿與蝸輪的尺寸計算.....	96
10-15	螺輪.....	97
	練習問題.....	98

第十一章 彈 簧

11-1	彈簧的形式.....	103
11-1-1	線形彈簧.....	103
11-1-2	板片彈簧.....	105
11-2	螺旋彈簧.....	107

4 機械設計	
11-2-1 符號.....	107
11-2-2 強度計算.....	108
11-2-3 雙重螺旋線圈彈簧.....	110
11-2-4 受扭轉負荷之螺旋彈簧.....	111
11-2-5 串聯及並聯系之彈簧計算.....	113
11-2-6 螺旋彈簧之能量儲存.....	115
11-2-7 螺旋彈簧之設計規則.....	116
11-3 板片彈簧.....	117
11-3-1 符號.....	117
11-3-2 單板片式彈簧.....	118
11-3-3 四分之一橢圓式板片彈簧.....	119
11-3-4 半橢圓式板片彈簧.....	120
11-3-5 全橢圓式板片彈簧.....	121
11-4 彈簧之疲勞與預防.....	123
11-5 彈簧的防震與緩衝作用.....	124
11-6 各種材料的彈性係數.....	126
11-7 其他各型彈簧之有關計算式.....	126
練習問題.....	129

第十二章 撓性傳動件

12-1 撓性傳動.....	133
12-2 傳動帶的形式.....	133
12-3 帶圈的接合方式.....	137
12-4 帶輪的傳動與速比.....	140
12-5 塔輪與帶圈長度.....	143
12-5-1 開口帶塔輪.....	144

目 錄 5

12-5-2 交叉帶塔輪.....	147
12-6 皮帶裝置定律.....	150
12-6-1 使用導輪時的裝置法.....	152
12-6-2 使用拉緊輪時的裝置法.....	153
12-7 帶圈傳動與馬力.....	154
12-8 V形帶之傳動設計.....	160
12-9 繩與繩輪的傳動.....	167
12-9-1 鋼絲索.....	168
12-9-2 棉繩與麻繩.....	171
12-9-3 繩索的掛法.....	171
12-10 鏈與鏈輪之傳動.....	173
12-10-1 鏈條種類.....	175
12-10-2 鏈輪.....	176
12-11 滾子鏈.....	180
12-11-1 符號.....	180
12-11-2 鏈條之傳動速度計算.....	180
12-11-3 鏈條之長度計算.....	180
12-11-4 鏈傳動之馬力計算.....	181
12-11-5 鏈輪之設計.....	184
練習問題.....	187

第十三章 飛輪與制動器

13-1 飛輪.....	191
13-2 圓盤飛輪之應力分析.....	195
13-3 飛輪之輸出能量.....	196
13-4 飛輪之平衡.....	198

6 機械設計

13- 5	塊狀制動器.....	200
13- 5- 1	符號.....	200
13- 5- 2	單塊式塊狀制動器.....	200
13- 5- 3	雙塊式塊狀制動器.....	202
13- 6	帶狀制動器.....	203
13- 7	其他形式的制動器.....	207
13- 8	棘輪與爪制動裝置.....	208
	練習問題.....	210

第十四章 自動控制機構設計

14- 1	何謂自動控制.....	215
14- 2	液壓傳動.....	216
14- 3	液壓傳動裝置.....	218
14- 4	空氣傳動裝置.....	221
14- 5	電動式控制器.....	223
14- 6	自動控制之實例.....	225
	練習問題.....	231

第八章 軸的設計

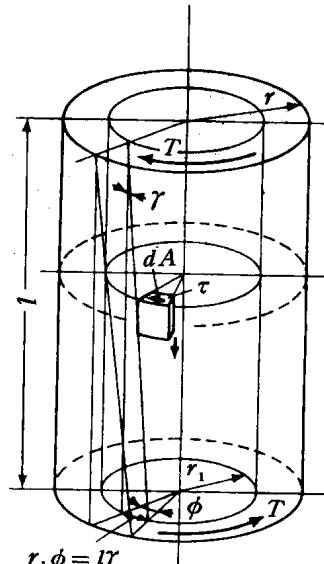
軸的種類有很多，由它的長度來分有長軸、短軸；由截面形狀分有圓軸、方軸、矩形軸、多角形軸，或是分為實心軸與空心軸；從材料來分有一般鋼軸與特殊鋼軸；按使用的情況可分為傳動軸、機械軸、曲柄軸、撓性軸等；最常用的是由受到負荷作用的情況來分，有彎曲、扭轉、或同時受兩種以上不同負荷作用者。

軸都是成旋轉運動，因此最常見到的是圓形軸，可能為實心，亦可能為空心圓軸。軸的設計包括前幾章所介紹過之與軸有相互關係的鍵、銷、聯軸器之外，還包括將於以下各章陸續介紹之軸承，傳動輪與皮帶、鏈與鏈輪等，本章僅以軸本身受不同負荷時之強度考慮來加以說明。

8-1 圓軸之扭轉

8-1圖為均勻截面之圓軸，兩端承受扭轉力矩（Torque） T 使其對縱軸扭轉的情形。

圓桿受扭轉力矩作用後，僅在截面彼此間有相對旋轉，如8-1圖所示者旋轉了一個 ϕ 角。在半徑 r_1 之圓柱體表面上的微小塊，其各邊之長度沒有改變，但各角之角度由原來的 90° 值變更了 γ 角，而微小塊受到純剪應力的作用。由8-1圖上可以看出： $r_1\phi = l\gamma$ 。代入虎



8-1 圖

2 機械設計

克定律 $\tau = \tau / G$, 可得

$$\tau = \frac{\phi G r_1}{l} \quad \dots \dots \dots \quad (8-1)$$

上式中之 G 為剪彈性係數。

由於 8-1 圖中之 ϕ , G , 與 l 均為常數, 故剪應力 τ 之值與半徑 r 成比例變化。若將 8-1 圖中之微小塊 dA 上方的部分移去, 而剪應力 τ 之扭力矩對整個截面求總和或積分, 其結果將等於所施之扭力矩 T , 因此,

$$T = \int_0^r \tau r_1 dA = \int_0^r \frac{\tau}{r_1} r_1^2 dA = \frac{\tau}{r_1} \int_0^r r_1^2 dA = \frac{\tau}{r_1} J$$

剪應力最大值發生於 $r_1 = r$ 的外表面, 因此:

$$\tau = \frac{Tr}{J} = \frac{16T}{\pi d^3} \quad \dots \dots \dots \quad (8-2)$$

(8-2) 式中之 J 稱之為極慣性力矩 (polar moment of inertia)。 J/r 之比稱為軸之截面係數 (section modulus)。對一實心圓截面而言:

$$J = \frac{\pi d^4}{32} = \frac{\pi r^4}{2} \quad \dots \dots \dots \quad (8-3)$$

圓之 J 值為相當之 I 值的兩倍。對於外徑為 d_0 , 而內徑為 d_i 之空心軸而言, 極慣性力矩之淨值等於外圓之 J 值減去內圓之 J 值。因此, 一空心軸之 J 為:

$$J = \frac{\pi}{32} (d_0^4 - d_i^4) = \frac{\pi}{2} (r_0^4 - r_i^4) \quad \dots \dots \dots \quad (8-4)$$

由 (8-1) 式與 (8-2) 式可得

$$\phi = \frac{Tr}{JG} \quad \dots \dots \dots \quad (8-5)$$

例題 8-1 直徑 30 mm, 長 500 mm 之圓棒受扭矩作用後, 在軸之截面上產生 1° 的扭角, 問該圓棒所生之最大應力若干?

$$(G = 8.2 \times 10^3 \text{ kg/mm}^2)$$

解： $G = 8.2 \times 10^3 \text{ kg/mm}^2$ ， $r = 15 \text{ mm}$ ， $\phi = 1^\circ = \pi/180 \text{ rad}$
 $, l = 500 \text{ mm}$ ，

$$\therefore \tau = \frac{\phi Gr}{l} = \frac{\pi \times 8.2 \times 10^3 \times 15}{180 \times 500} = 4.29 \text{ kg/mm}^2$$

答：最大扭轉剪應力為 4.29 kg/mm^2

例題 8-2 有一空心軸需在 5.6 kg/mm^2 之剪應力下承受 $350,000 \text{ mm} \cdot \text{kg}$ 之扭力矩作用，設內徑為外徑之 0.65 ，試求此中空軸之外徑尺寸。

$$\text{解：} J = \frac{\pi}{32} (d_0^4 - d_i^4) = \frac{\pi}{32} [d_0^4 - (0.65d_0^4)] = 0.08065d_0^4$$

$$\text{又 } J = \frac{Tr}{\tau} = \frac{350,000 \times 0.5d_0}{5.6} = 0.08065d_0^4$$

$$\therefore d_0^3 = 38746.5713$$

$$\text{即 } d_0 = 72.9 \approx 73 \text{ (mm)}$$

答：此空心軸之外徑為 73 mm

8-2 僅受彎曲力矩作用之軸

A. 符號

M ：彎曲力矩 ($\text{kg} \cdot \text{mm}$)

σ_b ：彎曲應力 (kg/mm^2)

δ ：撓度 (mm)

E ：縱彈性係數 (楊氏係數) (kg/mm^2)

d ：實心圓軸之直徑 (mm)

d_0 ：中空圓軸之外徑 (mm)

d_i ：中空圓軸之內徑 (mm)

x ： d_i/d_0 ，中空圓軸之內外徑比。

I ：慣性矩 (mm^4)

4 機械設計

$$\text{實心圓軸時: } I = \frac{\pi d^4}{64}$$

$$\text{中空圓軸時: } I = \frac{\pi}{64} (d_0^4 - d_i^4) = \frac{\pi}{64} d_0^4 (1 - x^4)$$

Z : 截面係數 (mm³)

$$\text{實心圓軸時: } Z = \frac{\pi d^3}{32}$$

$$\text{中空圓軸時: } Z = \frac{\pi}{32} \left(\frac{d_0^4 - d_i^4}{d_0} \right) = \frac{\pi}{32} d_0^3 (1 - x^4)$$

B. 軸之強度設計

當軸只受到彎曲力矩作用時，軸受到之彎曲力矩大小由軸本身之彎曲應力與截面係數成正比，即，

$$M = Z \cdot \sigma_b$$

$$\text{在實心圓軸時 } M = \frac{\pi}{32} d^3 \sigma_b \dots \dots \dots \dots \dots \dots \quad (8-6)$$

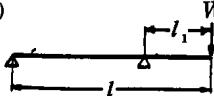
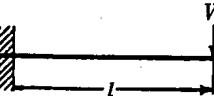
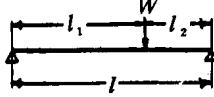
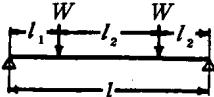
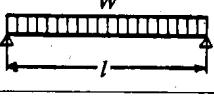
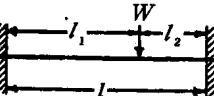
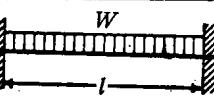
$$\therefore d = \sqrt[3]{\frac{32M}{\pi \sigma_b}} \dots \dots \dots \dots \dots \dots \quad (8-7)$$

$$\text{在中空圓軸時 } M = \frac{\pi}{32} \cdot \frac{d_0^4 - d_i^4}{d_0} \sigma_b = \frac{\pi}{32} d_0^3 (1 - x^4) \sigma_b \dots \dots \dots \dots \dots \dots \quad (8-8)$$

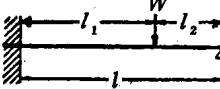
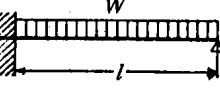
$$d_0 = \sqrt[3]{\frac{32M}{\pi (1 - x^4) \sigma_b}} \dots \dots \dots \dots \dots \dots \quad (8-9)$$

8-1表為軸受到各種不同負荷時之最大彎曲力矩及其最大撓度。

8-1表 最大彎曲力矩及最大撓度

(1)		$M = Wl_1$ (右支點) $\delta = \frac{Wl_1^2l}{3EI}$ (右端)
(2)		$M = Wl$ (固定端) $\delta = \frac{Wl^3}{3EI}$ (自由端)
(3)		$M = \frac{Wl}{2}$ (固定端) $\delta = \frac{Wl^3}{8EI}$ (自由端)
(4)		$M = \frac{Wl_1l_2}{l}$ (荷重點) $\delta = \frac{Wl_2(l^2 - l_2^2)^{3/2}}{9\sqrt{3}EIl}$ (距左方 $((l^2 - l_2^2)/3)^{1/2}$)
(5)		$M = Wl_1$ (荷重點間) $\delta = \frac{Wl_1(3l^2 - 4l_1^2)}{24EI}$ (中央)
(6)		$M = \frac{Wl}{8}$ (中央) $\delta = \frac{5Wl^3}{384EI}$ (中央)
(7)		$l_1 \geq l_2$ 時 $M = \frac{Wl_1^2l_2}{l^2}$ (右固定端) $\delta = \frac{2Wl_1^3l_2^2}{3EI(3l_1+l_2)^2}$ (距左方 $\frac{2l_1l}{3l_1+l_2}$)
(8)		$M = \frac{Wl}{12}$ (兩固定端) $\delta = \frac{Wl^3}{384EI}$ (中央)

6 機械設計

 00	$l_1 \geq \sqrt{2}l_2 \text{ 時}$ $M = \frac{Wl_1^2l_2}{2l^3} (2l_1 + 3l_2) \quad (\text{荷重點})$ $l_1 \leq \sqrt{2}l_2 \text{ 時}$ $M = \frac{Wl_1l_2}{2l^2} (l_1 + 2l_2) \quad (\text{固定端})$	荷重點位置的撓度 $\delta = \frac{Wl_1^3l_2^2(3l+l_2)}{12EI l^3}$
 00	$M = \frac{Wl}{8} \quad (\text{固定端})$	$\delta = \frac{Wl^3}{184.6EI}$ (距右 $0.4215l$)

8-2表為各種不同負荷之軸的 δ/l 容許值

8-2 表

軸的種類	δ/l
工廠用傳動軸	$1/1200$
具有齒輪的傳動軸	$1/3000$
渦輪機（圓筒形轉軸）	$1/4000 \sim 1/8000$
電氣機械（圓盤形轉軸）	$1/6000 \sim 1/8000$

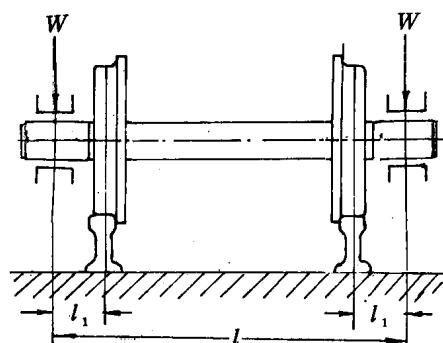
例題 8-3 如 8-2 圖所示有一車輛用軸，當 $W = 4000 \text{ kg}$ ， $l_1 = 200 \text{ mm}$ ，容許彎曲應力 $\sigma_b = 4.5 \text{ kg/mm}^2$ 時，求軸徑 d 應為若干？

解：最大彎曲力矩為作用於軸承間，其值為： $M = WL_1 = 4000 \times 200$

$$= 800,000 \text{ mm} \cdot \text{kg}$$

$$\therefore d = \sqrt[3]{\frac{32M}{\pi\sigma_b}} = \sqrt[3]{\frac{32 \times 800,000}{\pi \times 4.5}}$$

$$= 122 \text{ (mm)}$$



8-2 圖 車輛用軸

答：軸徑 d 為 122 mm

例題 8-4：設有一懸臂軸長 200 mm，自由端受 500 kg 之集中負荷，求其最大撓度若干？設軸之直徑為 50 mm， $E = 2.1 \times 10^4 \text{ kg/mm}^2$ 。

解： $I = \frac{\pi d^4}{64} = \frac{\pi (50)^4}{64} = 306796 (\text{mm}^4)$

由 8-1 表得 $\delta_{\max} = \frac{W l^3}{3EI} = \frac{500 \times (200)^3}{3 \times 2.1 \times 10^4 \times 306796}$
 $= 0.207 (\text{mm})$

答：最大撓度為 0.207 mm

8-3 僅受扭轉力矩作用之軸

8-3-1 符號

T ：扭轉力矩 ($\text{mm} \cdot \text{kg}$)

τ ：扭轉應力 (kg/mm^2)

G ：剪彈性係數 (kg/mm^2)

θ ：單位長度相當之扭角 (rad/mm)

d ：實心圓軸之直徑 (mm)

d_0 ：中空圓軸之外徑 (mm)

d_i ：中空圓軸之內徑 (mm)

x ： d_i/d_0 中空圓軸之內外徑比

Z_p ：極截面係數 (mm^3)

實心軸時： $Z_p = \frac{\pi d^3}{16}$

中空軸時： $Z_p = \frac{\pi}{16} \left(\frac{d_0^4 - d_i^4}{d_0} \right) = \frac{\pi}{16} d_0^3 (1 - x^4)$

8 機械設計

8-3-2 軸之扭轉強度設計

軸受到扭轉作用時，其強度的計算如下：

A. 實心圓軸時

(a) 扭轉強度

$$T = Z_f \cdot \tau = \frac{\pi}{16} d^3 \cdot \tau \quad \dots \dots \dots \quad (8-10)$$

$$d = \sqrt[3]{\frac{16T}{\pi\tau}} \quad \dots \dots \dots \quad (8-11)$$

(b) 扭轉剛性

由(8-5)式得

$$\theta = \frac{\phi}{l} = \frac{T}{JG}$$

$$T = \frac{\pi}{32} d^4 G \theta \quad \dots \dots \dots \quad (8-12)$$

$$d = \sqrt[4]{\frac{32T}{\pi G \theta}} \quad \dots \dots \dots \quad (8-13)$$

B. 中空圓軸時

(a) 扭轉強度

$$T = \frac{\pi}{16} \cdot \frac{d_0^4 - d_i^4}{d_0} \tau = \frac{\pi}{16} d_0^3 (1 - x^4) \tau \quad \dots \dots \quad (8-10')$$

$$d_0 = \sqrt[3]{\frac{16T}{\pi(1-x^4)\tau}} \quad \dots \dots \dots \quad (8-11')$$

(b) 扭轉剛性

$$T = \frac{\pi}{32} (d_0^4 - d_i^4) G \theta = \frac{\pi}{32} d_0^4 (1 - x^4) G \theta \quad \dots \quad (8-12')$$