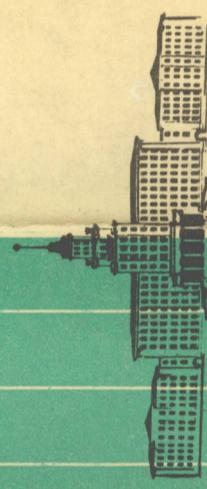


# 机械设计基础

## 仪器仪表

公差及仪器零件教研室 陈文贤 主编



哈 尔 滨 工 业 大 学

故人來歸  
望其音容  
如舊如新  
猶懷舊游  
追尋舊遊  
故人已遠  
故人已遠  
故人已遠

公差及仪器零件教研室 陈文贤 主编

哈尔滨工业大学学报

仪器仪表结构设计图册

哈尔滨工业大学公差及仪器零件教研室陈文贤主编

哈尔滨工业大学教材出版

哈尔滨工业大学教材科发售

哈尔滨工业大学印刷厂印刷

787×1092 1/8 印张 15.25 字数 330,000  
\* 981年第一版 1981年5月第一次印刷 印量1—2,500  
校内使用 校内书号0108 工本费×××

主编 龚文朝 室环境与仪器公

仪器仪表结构设计图册

言前

本图册是根据高等工科院校仪表类专业教学需要而编写的。它和一机部组织编写的全国统编教材《仪表结构设计基础》相配合，供学生课程设计和毕业设计中参考。

《仪表结构设计基础》是研究精密机械和仪器仪表中常用机构、零部件的工作原理、特性计算和结构设计的一门课程。为了更好地理解所学的理论知识和掌握结构设计的一般方法，使学生受到工程技术方面的基本训练，以便为仪器仪表设计工作打下比较坚实的基础，在学完理论课之后必需安排课程设计这一个教学环节。

在多年教学工作中，深感供学生课程设计用的典型零部件结构和参考图册非常缺乏，因而使学生的课程设计受到一定的影响。为了进一步提高教学质量，我们汇编了这本图册。

根据课程设计的要求，我们选择了我国目前仪器行业中的一些较典型的产晶作为课程设计题目（见目录），其中大部分是经过生产实践检验的较为成熟的产品。在编写中还介绍了每个产品的用途、工作原理、传动简图、技术数据等，并结合结构图作了必要的文字说明。

全图册共有产品结构图、常用机构及零部件图500余幅，图中零件的公差和配合均采用了新国标，并附上有关公差配合表和尺寸公差及形位公差数值表，可供设计者查用。还附有一些常用数据和设计资料。本图册除供教学用外，亦可供仪器仪表设计人员参考。

参加本图册编写工作的有哈工大公差及仪器教研室陈文贤、徐国东、竺培国、洪沅芷、范巨祥、王丕增、付继盈、蒋秀珍、郭振东、穆艳玲、王文义、初允绵和制图教研室葛维渠、应玉芳等同志，由陈文贤主编，初允绵付教授进行了审校。

本图册在编写过程中，一些兄弟院校曾提出了宝贵的意见，并得到上海自动化仪表一厂、三厂、四厂、西安仪表厂、武汉一八一厂等有关工厂的支持，在此表示衷心感谢。由于编者水平有限，搜集的材料不够全面，加之时间仓促，难免有错误和不当之处，恳请广大读者批评指正。

公差及儀器零件教研室

# 目录

<b>第一部分 产品及其零部件</b>	
一、开锁器	1—6
二、空速表	7—9
三、QFB—200 气动遥控板	10—14
四、QBW—10 气动温包式变送器	15—18
五、温湿度计	19—22
六、弹簧式压力表	23
七、电位计式压力传感器	24—26
八、高度表	27—32
九、动圈指示仪表	33—36
十、XSP—13型生物显微镜	37—43
十一、轮廓仪驱动箱传动机构	44—46
<b>第二部分 常用机构</b>	
一、变速机构	
1. 蜗轮行星齿轮减速器	47
2. 一齿差齿轮减速器，行星轮读数机构	48
3. 双圆盘摩擦无级变速器	49
4. 减速分离机构	50
5. 圆锥齿轮差动器	51
6. 0.05% 级齿轮变速机构	52—54
二、微动机构	
1. 螺旋微动装置	55
2. 摩擦微动机构、蜗轮蜗杆偏心轮微调机构，楔块微动机构，曲柄滑块齿轮机构	56
<b>第三部分 常用零部件</b>	
一、锁紧机构	
1. 三点自位均匀锁紧机构，偏心锁紧机构，各种锁紧结构	57
二、定位器	58
三、联轴器	59—61
四、各种支承	62—65
1. 标准滚动轴承内外端固定结构	66—67

一、非标准滚动支承、弹性支承	68
二、支承结构和标准	69—71
三、导轨	72
四、棱镜固定结构	73
五、各种物镜目镜	74—75
六、指针度盘	76—77
七、壳体	78
1. 壳体密封结构	79
2. 仪器壳体常用型材断面、仪器壳体通风结构形式	80
3. 面板、机架、插箱、台式机箱尺寸系列	81
八、弹性元件	82
1. 波纹管与弹簧盒的结构和特性	82
2. 压力膜盒的结构和特性	83
3. 表游丝结构和尺寸	84
4. 发条及其系列、金属膜片尺寸系列	85—87
5. 金属波纹管尺寸系列	88
<b>第四部分 公差与配合标准</b>	
一、公差与配合图表	
1. 尺寸到500mm轴、孔公差与配合	88—100
二、形位公差	
1. 形位公差的项目和代号、形位公差的数值和标注方法、表面光洁度	101—103
2. 表面形状和位置公差标准示例	104
<b>第五部分 常用材料及有关数据</b>	
一、常用材料常数	105—107
二、常用材料（牌号及应用举例）	108—116
三、电镀与化学涂复（公差配合查表应用实例）	117—118

# 第一部 分 产 品 及 其 零 部 件

## 开锁器 用途

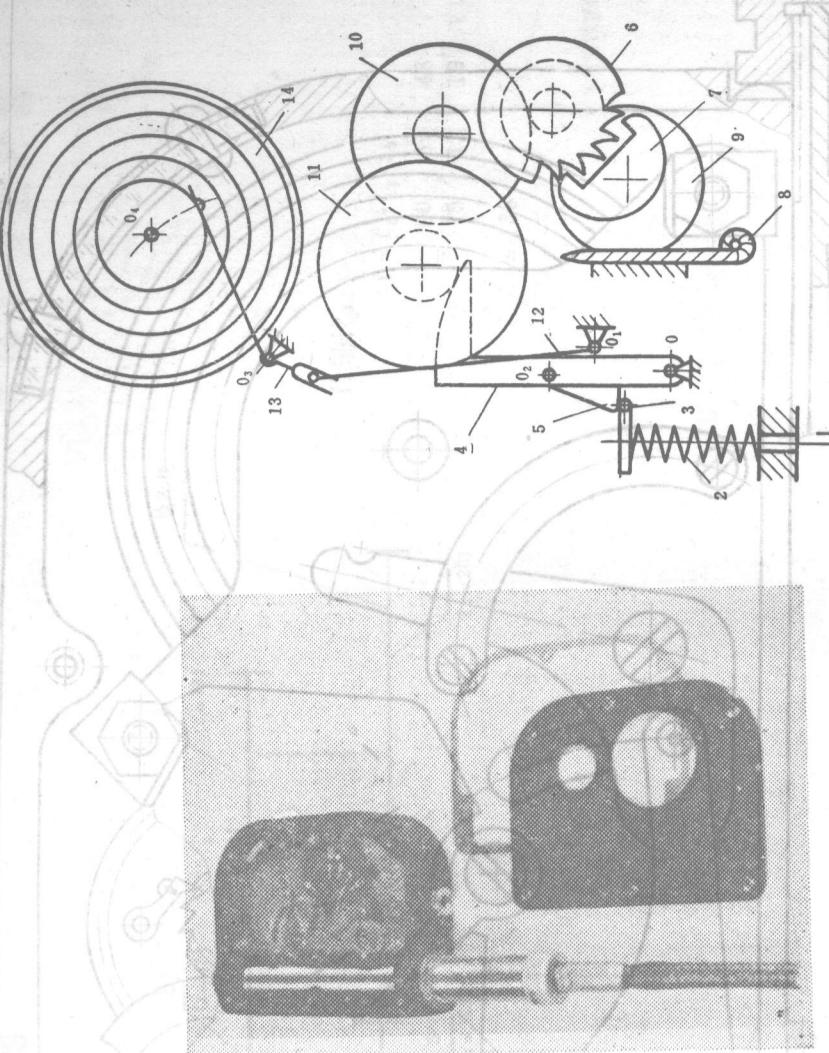
开锁器是一种机械式短时段延时机构。它开始工作后，能在一定时间间隔后释放一个力P，用来完成开锁的动作。开锁器可应用于伞兵跳伞时自动延时开伞；空投物资的开伞；飞机驾驶员救生时的自动开伞；延时引爆等场合。并能根据需要，使其在指定的高度开锁。

### 原 理

开锁器的传动示意图如右：开锁器使用前先将钢索1拉紧，使圆柱弹簧2压缩。弹簧顶部的滑轮8被扇形齿轮4上的制动块5锁住。此时，机构由于止动软锁针8的阻挡而不能工作（它阻挡擒纵叉7和重块9的摆动）。然后将钢索末端的环扣在需要开启对象（例如降落伞）的锁针上。至此，开锁器作好了全部准备工作。若需要开锁器工作，可将止动软锁针拔出，由于弹簧恢复力的作用，机构开始工作：滑轮推动制动块，使扇形齿轮绕O点顺时针转动，通过三对升速齿轮将力矩传至擒纵轮6，擒纵轮6与擒纵叉7组成的无固有周期擒纵机构将控制机构的延时时间，并使机构匀速运动。由于扇形齿轮带动它上面的制动块一起顺时针转动，当制动块的最外端转过3滑轮圆周右侧边界点后，滑轮被释放，钢索将弹簧的恢复力P传出。若用于开伞，此力就可以将伞包上方的锁针拔出，使降落伞开启。整个开锁器的工作到此为止。

工作结束后，扇形齿轮轴上扭簧的恢复力矩将使它恢复到工作前的位置（图示的位置）。由于擒纵叉不能反转，因而齿轮10的轴上装有棘轮式单向离合器，以保证扇形齿轮在工作结束后反向。在准备阶段，制动块可以绕O<sub>2</sub>点逆时针转动以让开下移的滑轮。然后在扭簧的作用下立即恢复到图示的位置，并且不能再绕O<sub>2</sub>点作顺时针转动。

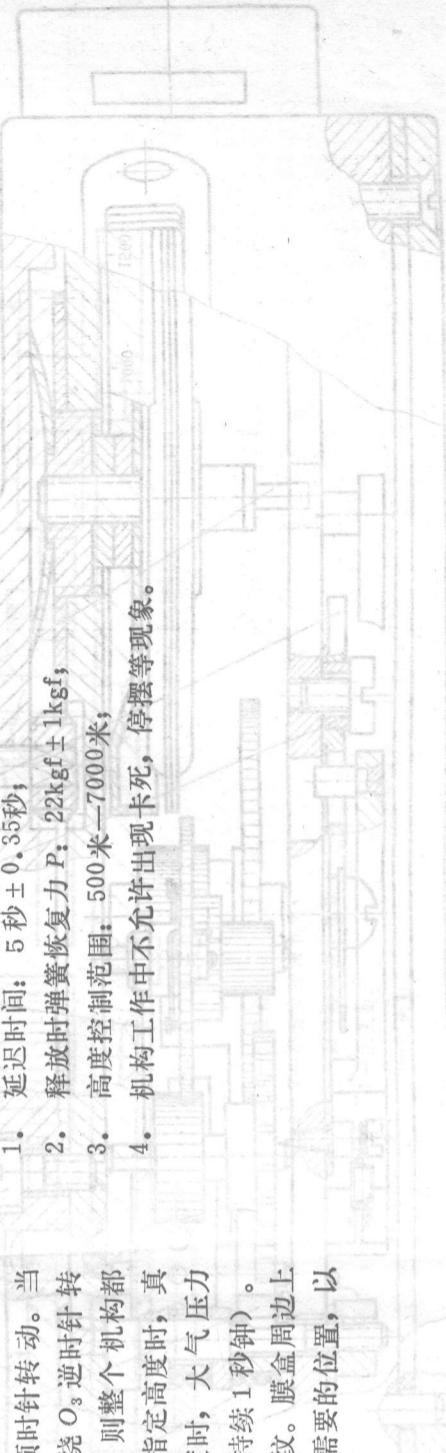
开锁器中还有一个高度控制机构，它用于伞兵延时开伞。当调整好指定的开伞高度后，在伞兵离开飞机降至此高度开锁器即自动打开伞包。它的原理如下：机构工作时立杆O<sub>2</sub>将绕O点顺时针转动。当它运动至杆12并与之接触后，使推杆12绕O<sub>1</sub>点顺时针转动。杆12的末端则推动杆13绕O<sub>3</sub>逆时针转动。使杆13的另一端向真空膜盒14的中心杆O<sub>4</sub>靠拢，直至二者接触。使杆13停止运动。则整个机构都停止工作。真空膜盒是感受高度的元件。由于气压随高度的降低而增大。在伞兵未降至指定高度时，真空膜盒中心杆O<sub>4</sub>高出杆13运动平面以下，释放了杆13，使整个机构重新开始工作（大约持续1秒钟）。增加使中心杆降至杆13运动平面以下，释放了杆13，使整个机构重新开始工作（大约持续1秒钟）。直至滑轮被释放时为止。这样开锁器又实现了高度控制。真空膜盒组件可沿轴向移动，能使膜盒中心杆调整至所需要的位置，以保证在指定的高度上释放杆13。



1—钢索  
2—弹簧  
3—滑轮  
4—扇形齿轮  
5—制动块  
6—擒纵轮（擒纵轮）  
7—擒纵叉（擒纵叉）  
8—软锁针  
9—重块  
10—齿轮组  
11—齿轮  
12—杆  
13—杆  
14—真空膜盒

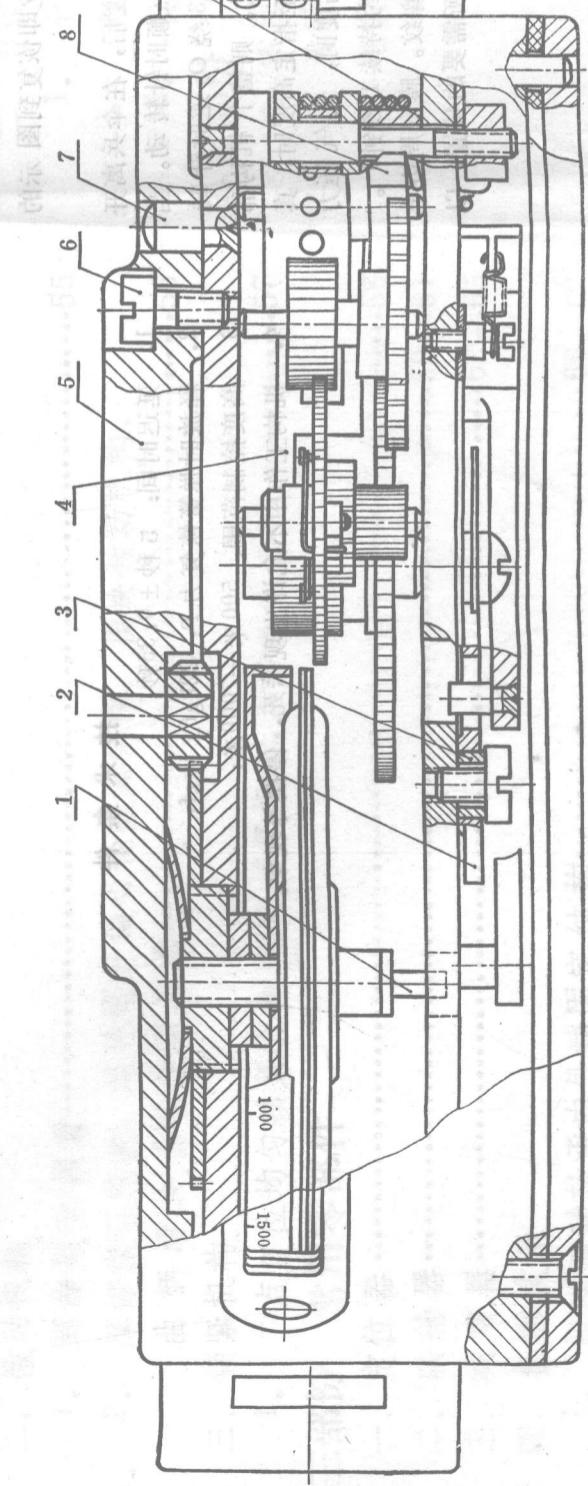
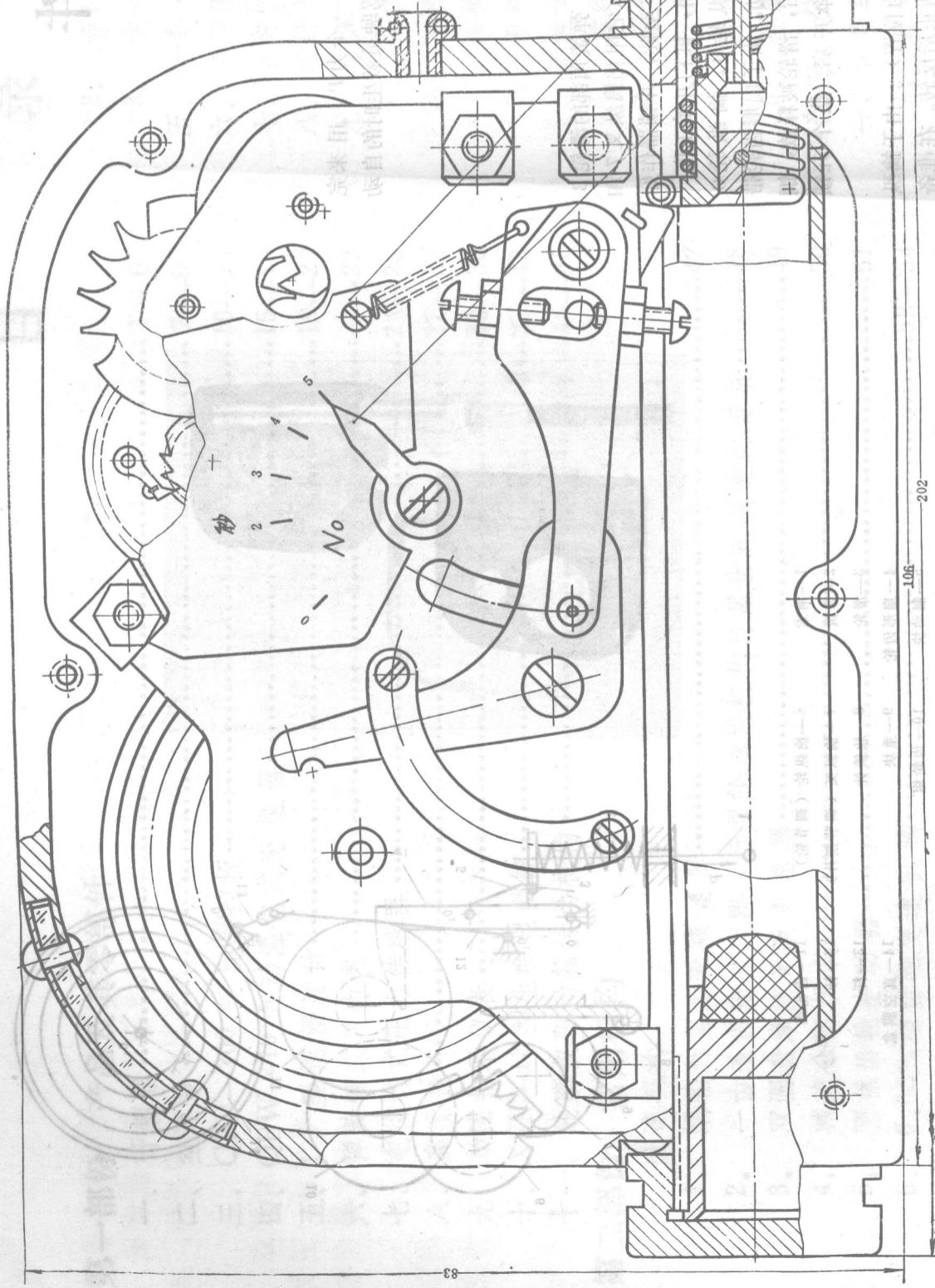
### 技术条件

1. 延迟时间：5秒±0.35秒；
2. 释放时弹簧恢复力P：22kgf±1kgf；
3. 高度控制范围：500米—7000米；
4. 机构工作中不允许出现卡死，停摆等现象。



## 技术要求

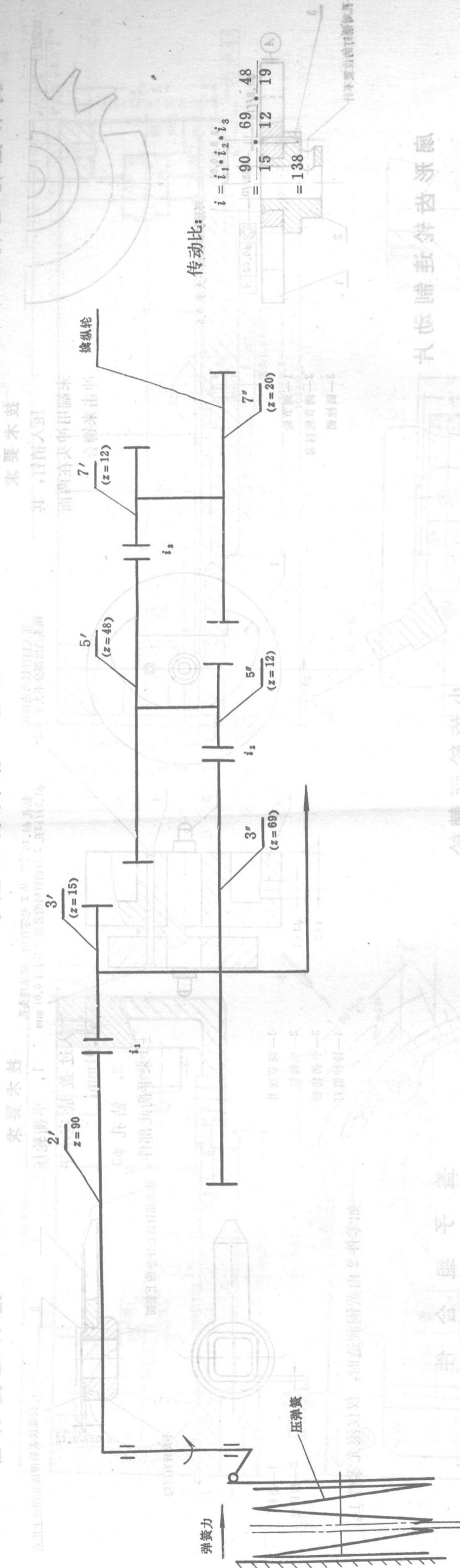
1. 螺钉 6 头部和外壳上放定位销 7 之孔从外面涂黑色硝基透明漆 Q14—1;
2. 仪表在拉紧状态时，在指针 10 的斜面与刻度 11 之间有可见间隙，计时机构的工作时间为  $1 \pm 0.2$  秒；
3. 杠杆 2 自膜盒的中心杆 1 脱下后，计轴涂低温仪表油特 3 号；
4. 为保证各活动轴的轴向间隙在  $0.2 \sim 0.4$  mm 范围内，按需要在主柱上装上调整垫片；
5. 各轴颈，调节摆片 8 和扇形齿轮 4 的轴涂低温仪表油特 3 号；
6. 衬套 3 保证组合件 2 的轴向间隙为  $0.04 \sim 0.12$  mm。



1—螺钉  
2—杠杆  
3—衬套  
4—扇形齿轮  
5—外壳  
6—螺钉  
7—销钉  
8—调节摆片  
9—扇形齿轮连杆  
10—指针  
11—刻度盘

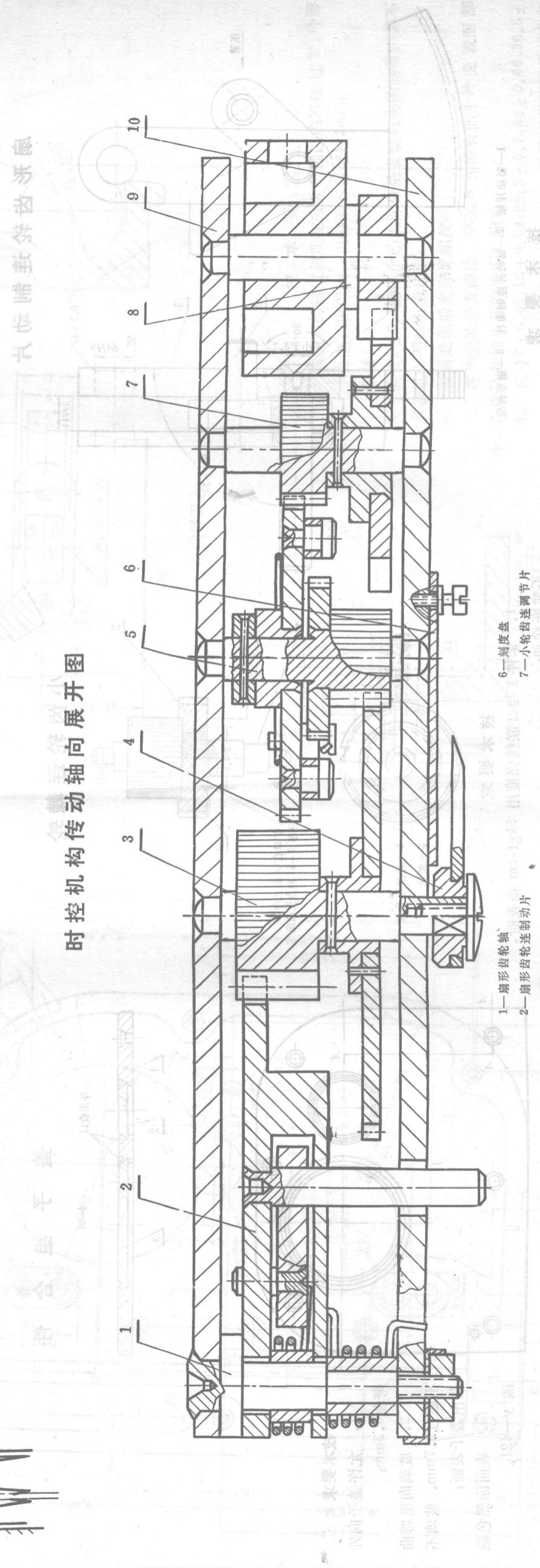
## 时控机构零件图

## 时控机构传动示意图



## 时控机构剖面图

## 时控机构传动轴向展开图



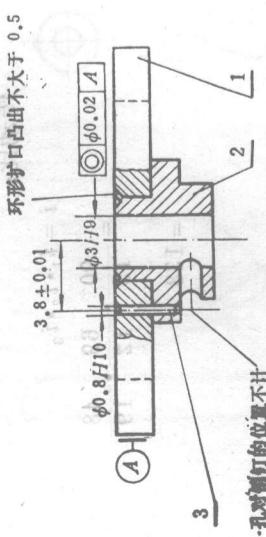
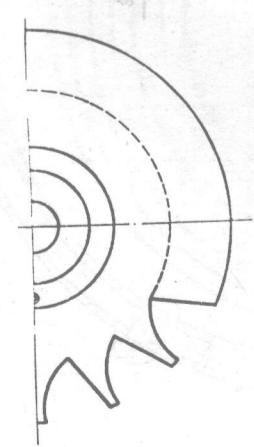
主要零件  
1—扇形齿轮轴  
2—扇形齿轮制动片  
3—小齿轮连传动轮  
4—指针部件  
5—过渡齿轮和棘轮

主要零件  
1—扇形齿轮轴  
2—扇形齿轮制动片  
3—小齿轮连传动轮  
4—指针部件  
5—过渡齿轮和棘轮

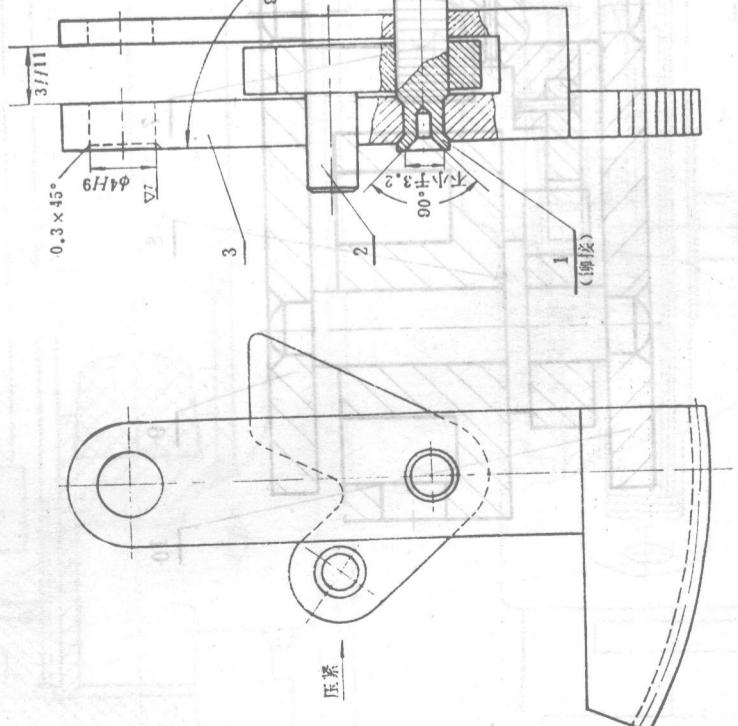
主要零件  
1—扇形齿轮轴  
2—扇形齿轮制动片  
3—小齿轮连传动轮  
4—指针部件  
5—过渡齿轮和棘轮

## 调节摆轮连衬套

**技术要求**  
压入销钉，其  
末端用冲头在两面  
冲击来铆合。



## 扇形齿轮连制动片



## 调节摆片连平衡轮

压入销钉接  
端头凸出部分不大于 0.2

钻孔 φ15.15<sup>0.01</sup> 从 2 号零件的一面钻孔的公差应不小于 0.01 mm

φ1.5H12孔 2 与销钉间的公差应不小于 0.01 mm

人过盈量应小于 0.01mm;

2. 钻孔 φ3

±1 来平衡此部件。滚光指连指针套的上表面

### 技术要求

1. 平衡轮压

人过盈量应小于

0.01mm;

2. 指针

不允许有间隙

### 技术要求

校准仪表后脚接在四点上压点

1—平衡轮

2—平衡轮轴

3—平衡销

4—特种销钉

如零件 2 由黄铜制造时，仅滚光零件 1。

## 指针连指针套

### 技术要求

校准仪表后脚接在四点上压点

1—平衡轮

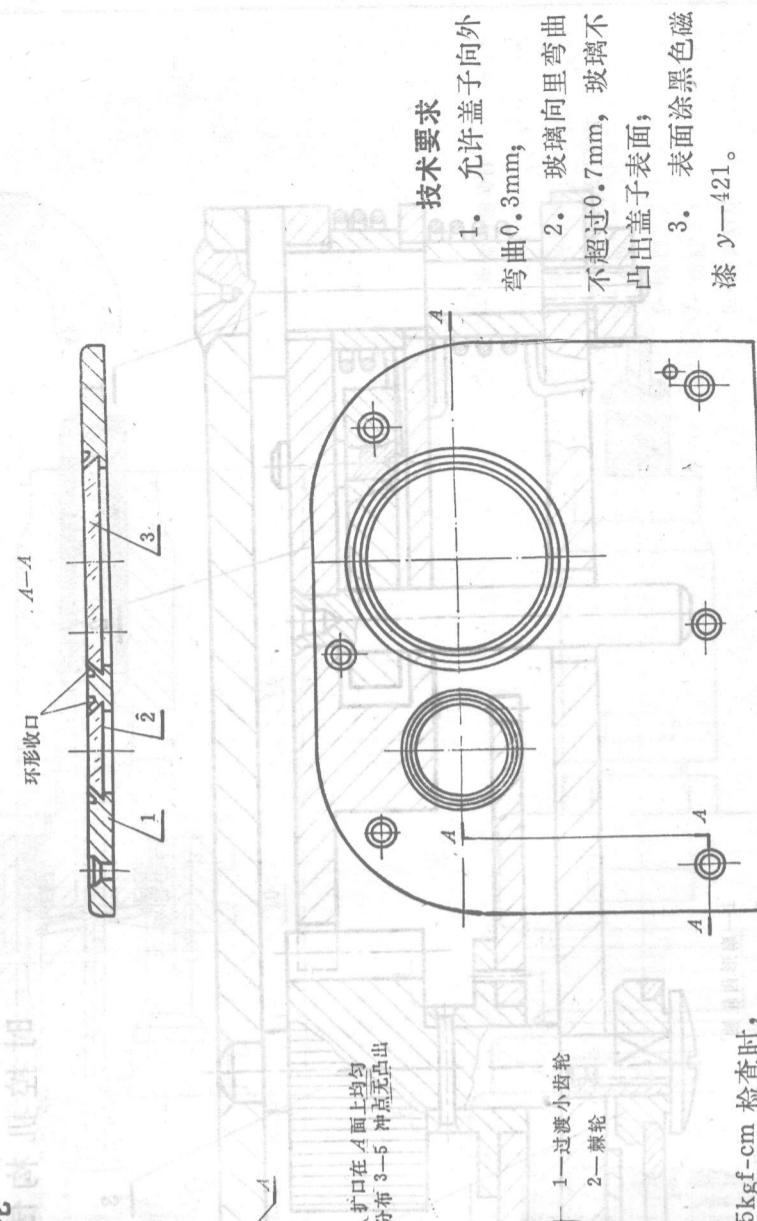
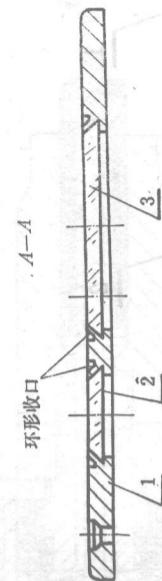
2—平衡轮轴

3—平衡销

4—特种销钉

如零件 2 由黄铜制造时，仅滚光零件 1。

## 盖子组合件



### 技术要求

1. 允许盖子向外

弯曲 0.3mm;

2. 玻璃向里弯曲

不超过 0.7mm，玻璃不

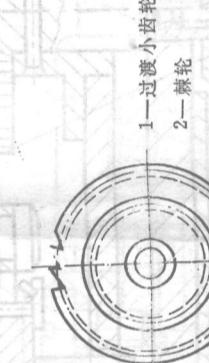
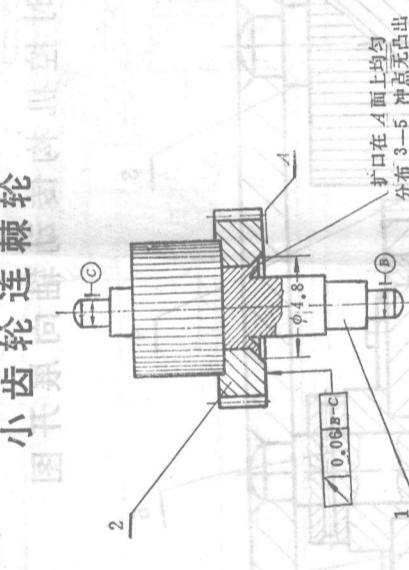
高出盖子表面；

3. 表面涂黑色磁

漆 Y—421。

1—盖子  
2—小玻璃  
3—大玻璃

## 小齿轮连棘轮



### 技术要求

1. 零件 1 与 2 联接强度用 5kgf·cm 检查时，

不允许松动；

2. 扩口后棘轮外径增大不超过 φ10.75mm；

3. 零件 1 与 2 扩脚，过渡小齿轮两端在静圆角处以 0.5mm 长允许增大 φ7.05mm。

### 技术要求

1—制动片轴

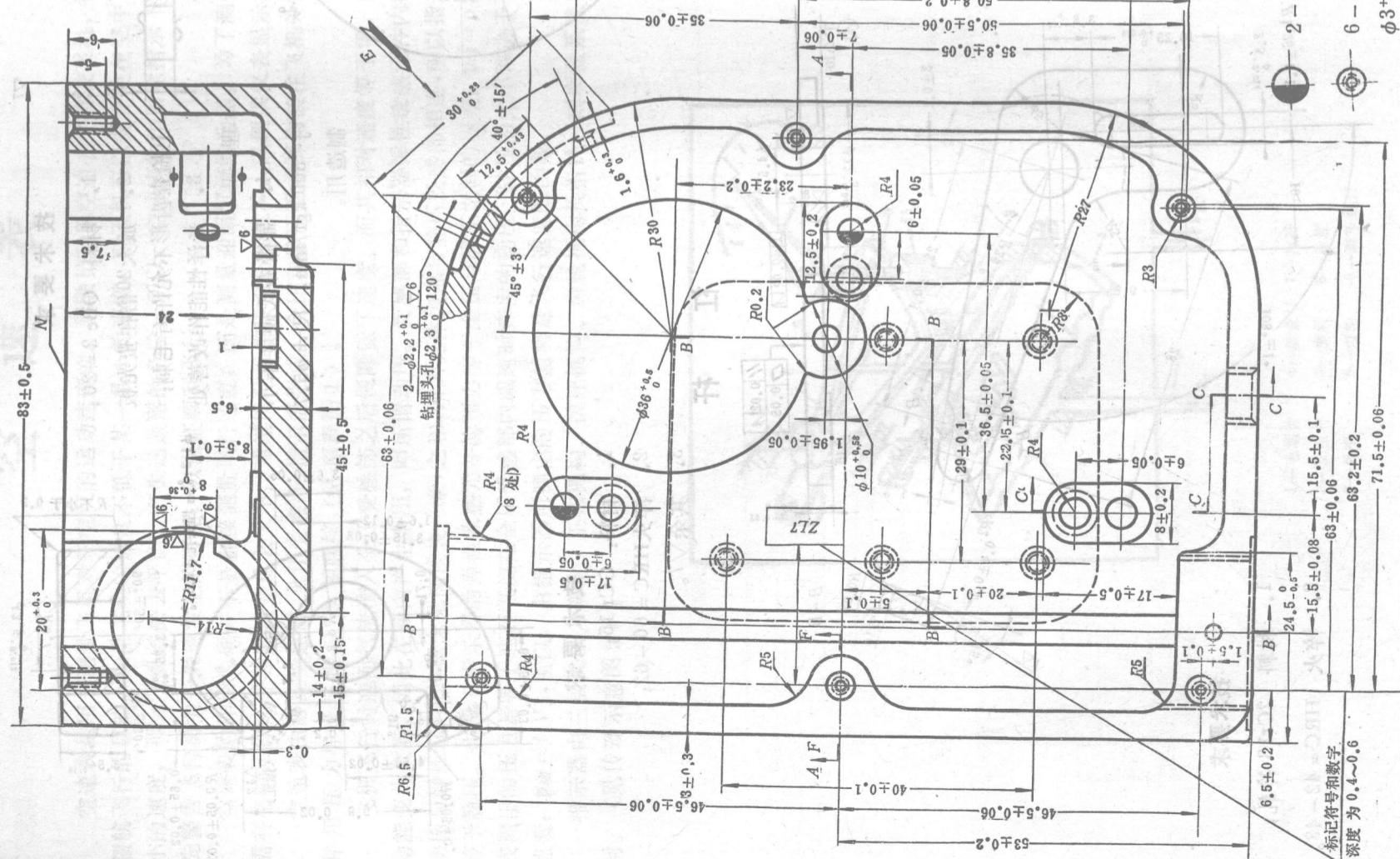
2—制动片连制柱

3—扇形齿轮

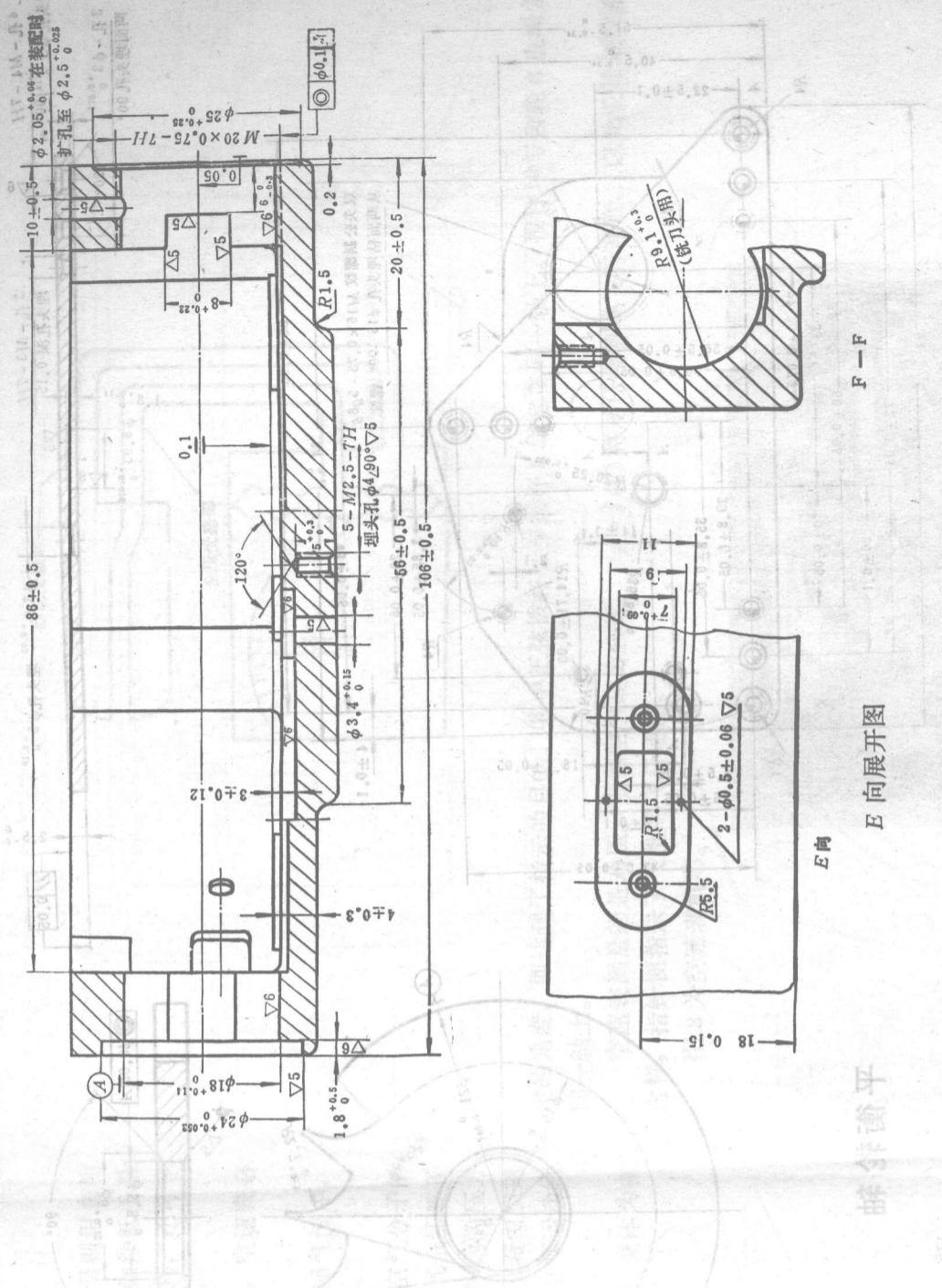
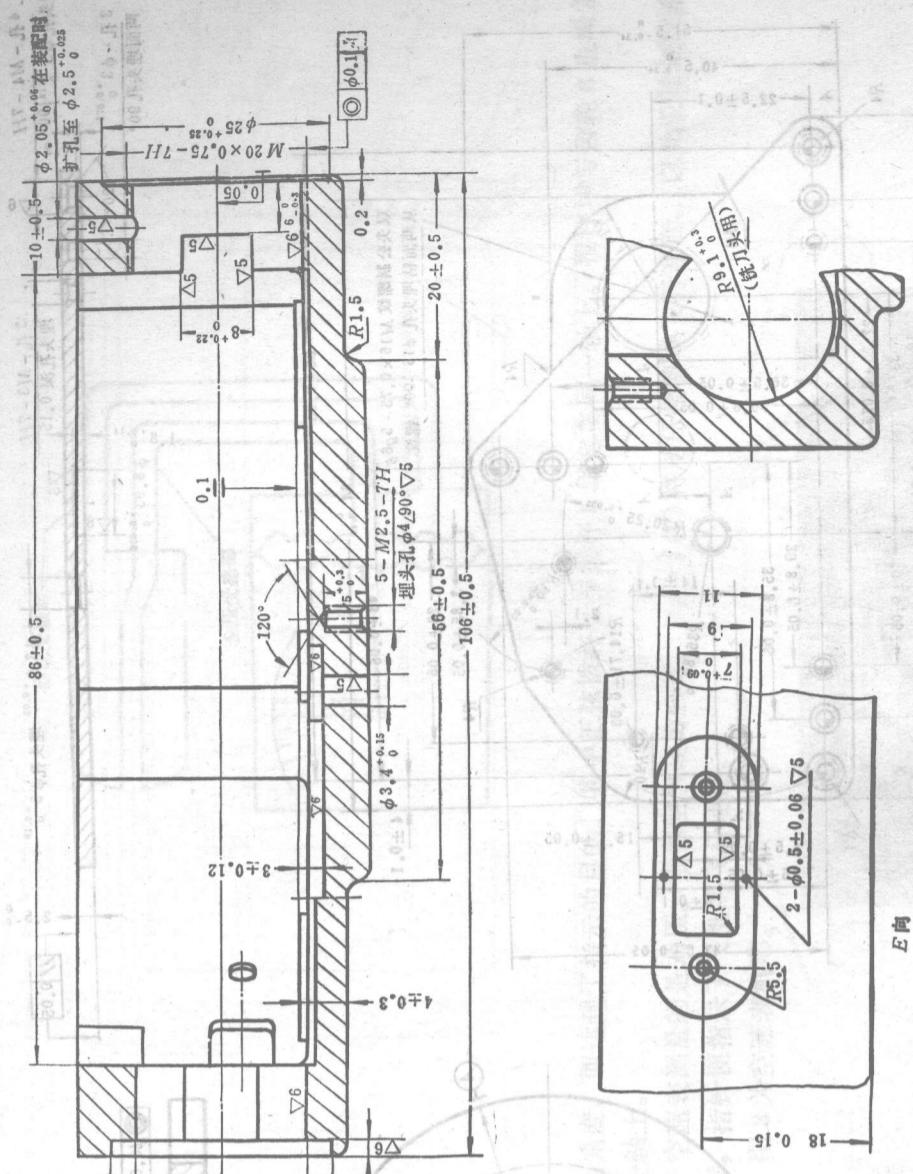
1. 2 与 3 组合后槽 3H11 允许扩大到 3H12；
2. 2 应在 3 槽内凭借本身重量自由摆动灵活，不允许有卡住现象；
3. 孔径为 φ4H9。

体

4



ג



**技术要求**

1. 内部轮廓的铸造斜度在公差范围内不超过 $2^\circ$ , 外形铸造斜度在公差范围内, 但每面不得超过2mm;
2. 喷砂;
3. 高度 $11 \pm 0.1$ 的三个凸出部分是安装机构的基准, 其不

- 平度不超过0.05mm,应检查;

  4. 表面处理后允许光螺纹;
  5. 在外壳的外面涂漆, 平面N 和所有低于外壳表面部分(凹处孔和埋头孔的表面) 除外;
  6. 尺寸 $7 \pm 0.06$ ;  $15 \pm 0.08$ ;  $22.5 \pm 0.1$ ;  $63 \pm 0.06$ ;  $36.5 \pm 0.05$ 的公差确定零件机械加工的位置, 铸造所得部分尺寸公差

C-C

12

16

1

30

1

5.5±0.

-15.5±

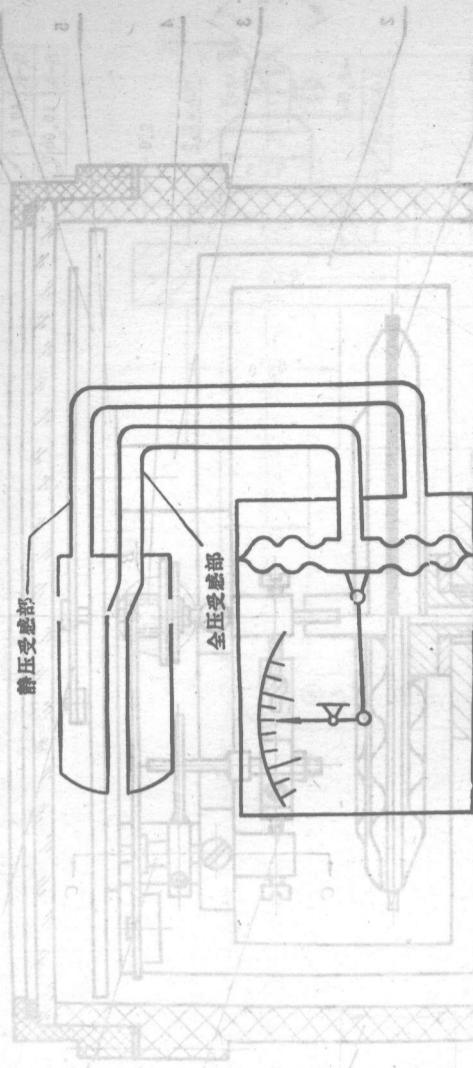
16

标记符号和数



# 空速表

当压力进入膜盒后，膜盒硬心片的位移推动正弦杆 2 带动同轴上的拨杆 5 转动。拨杆 5 转动时，推动拨杆 10 连同齿轮 6 一同转动。齿轮 6 与齿轮 11 啮合，从而带动安装在其轴上的指针 7 转过一



空速表是用来测量飞机对于空气的运动速度的。驾驶员利用空速表来驾驶飞机，而领航员则用来作领航飞行的目的。如果飞机的速度不低于某一最小的速度，则飞机可以安全地在空中飞行。如果低于最小的速度，那么飞机就失去平衡，有失速跌落的危险。所以，空速表的作用除指示飞行速度外，还可予警告飞行员关于失速发生的可能，以保证顺利飞行。

空速表的作用原理并不是直接测量飞行速度，而是测量迎面气流的动压。为了测量动压，空速表必需有感受元件，并将其感受量之大小，通过传动机构传至指示机构，以便供仪表显示。

空速表由静压受感部、全压受感部、指示器组成。全压和静压受感部均装在飞机外部的迎面气流中，并用压导管与指示器相联接（见原理图 1）。

飞机飞行时迎面气流流入全压受感部之后便降低了速度。而其相对速度等于零。此时，空气分子的动能变为位能。因此在管内产生余压，即所谓动压。受感部和指示器弹性敏感元件内腔的空气全压等于动压与静压（静压的概念见高度表一章）之和。因为壳体内部与静压受感部相连，所以指示器壳体内的压力等于静压。作用于指示器的弹性敏感元件的压力等于全压与静压之间的压差： $p_{\text{动}} = p_{\text{全}} - p_{\text{静}}$  因而由空速表测出的压力差等于迎面气流在全压受感部内减速时产生的动压。动压的大小取决于飞机运动的速度： $p_{\text{动}} = f(V)$ ，所以，由指示器所测出的压力差将是飞行速度的函数。

指示器由三层式压力膜盒、正弦机构、拨杆机构、齿轮机构及指针、刻度盘系统所组成。壳体为密封。（见传动示意图 2）。

当压力进入膜盒后，膜盒硬心片的位移推动正弦杆 2 带动同轴上的拨杆 5 转动。拨杆 5 转动时，推动拨杆 10 连同齿轮 6 一同转动。齿轮 6 与齿轮 11 啮合，从而带动安装在其轴上的指针 7 转过一定角度，即达到了指示的目的。其中正弦拨杆 2 与拨杆 5 固定在同一轴上。拨杆 10 与齿轮 6 也固定在同一轴上。

空速表测量的是动压。根据空气动力公式： $p_{\text{动}} = f(V)$  将动压换算成飞行速度。以此设计刻度盘，这样，指针便指示了飞机的飞行速度。

图 3 为空速表机芯。

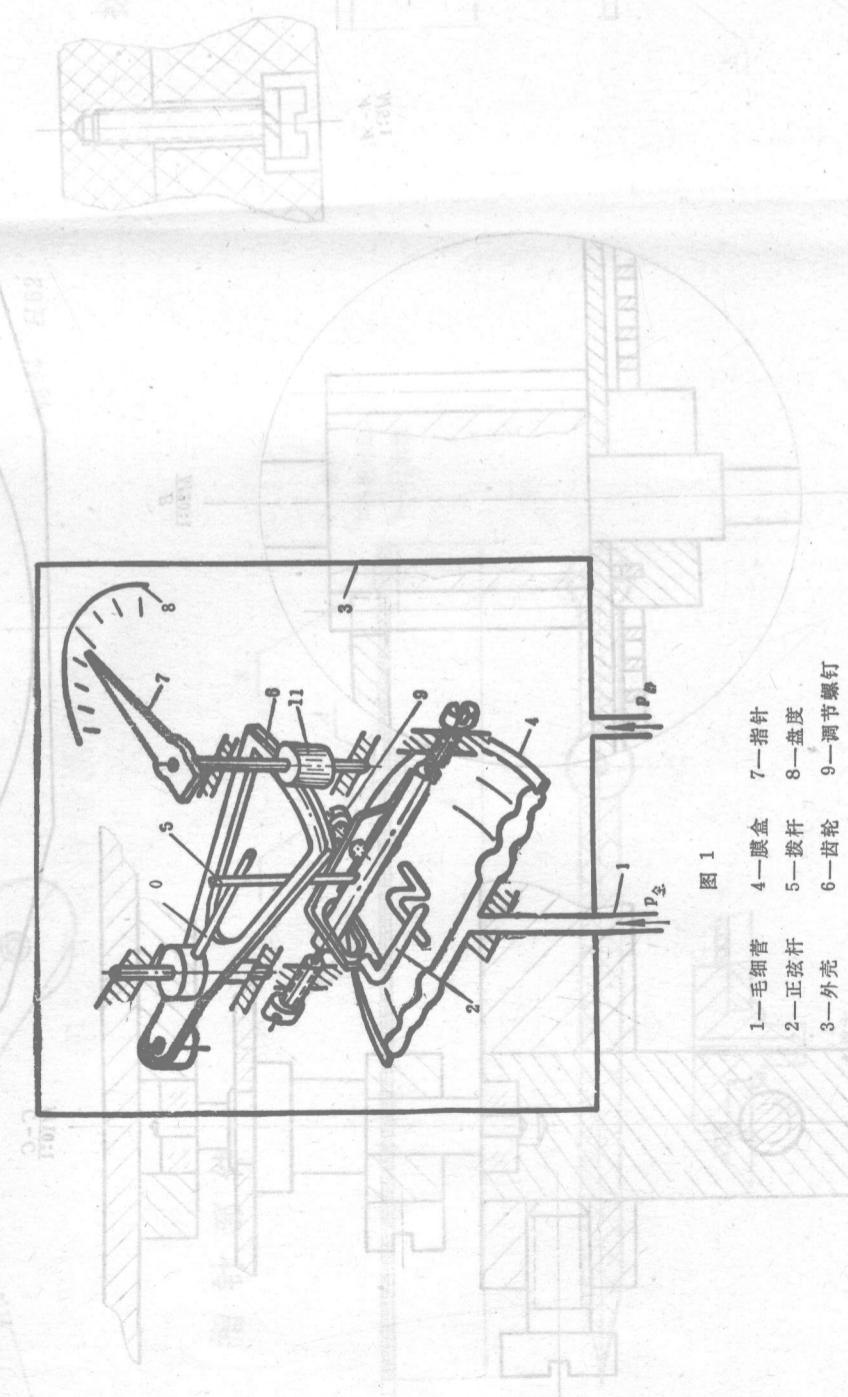
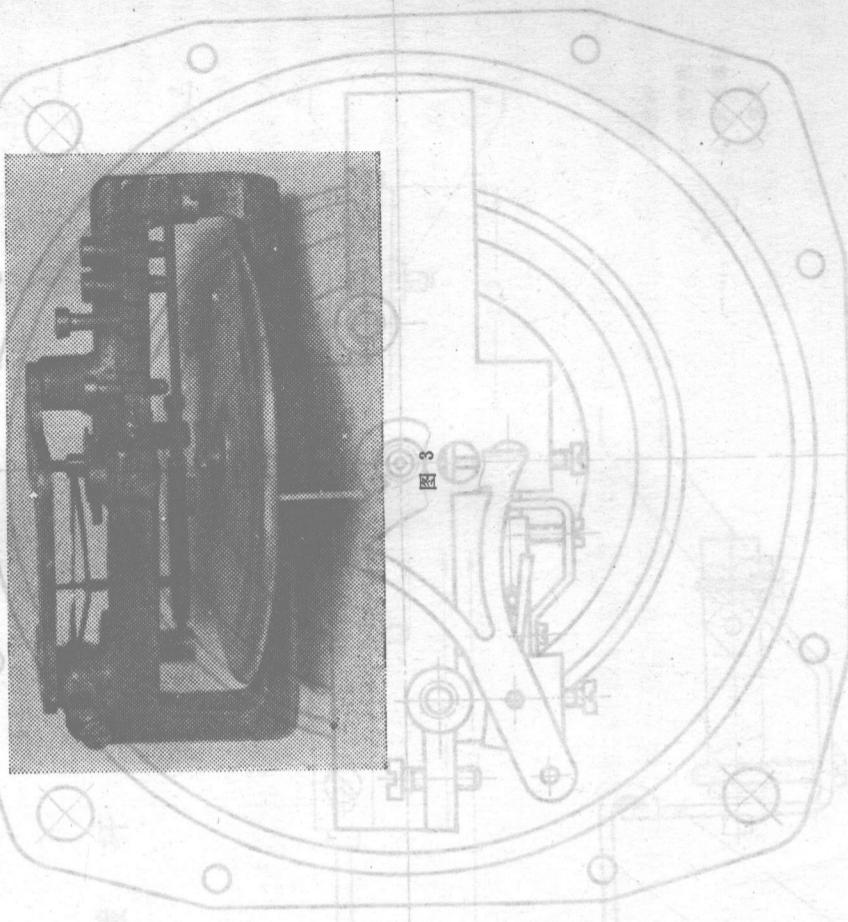
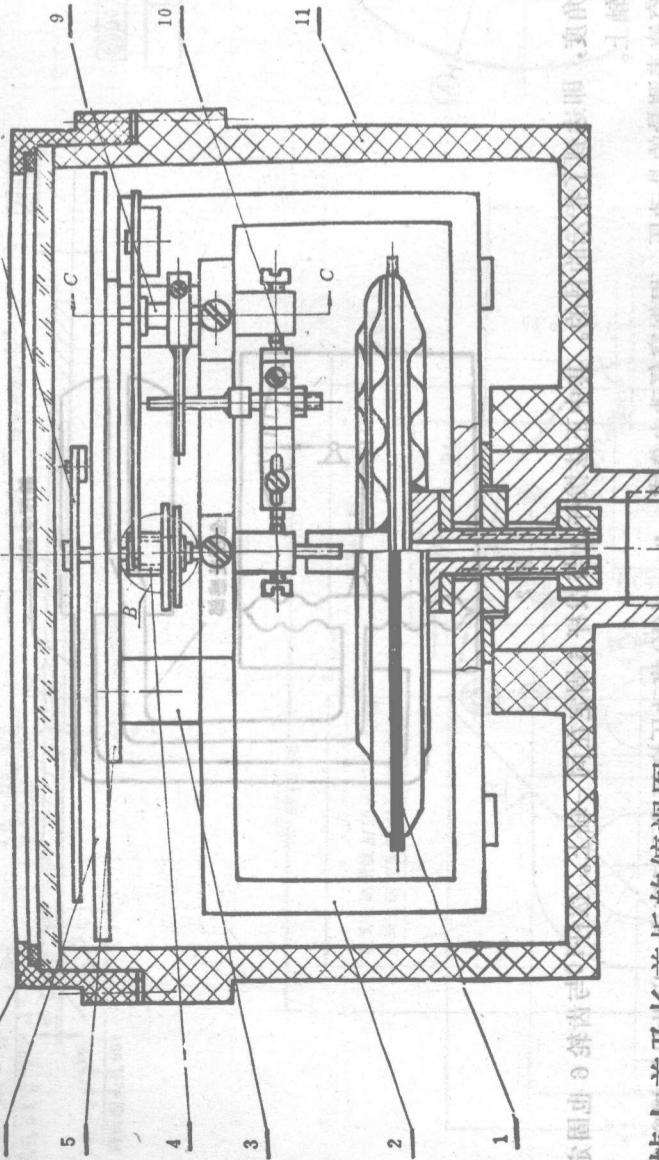
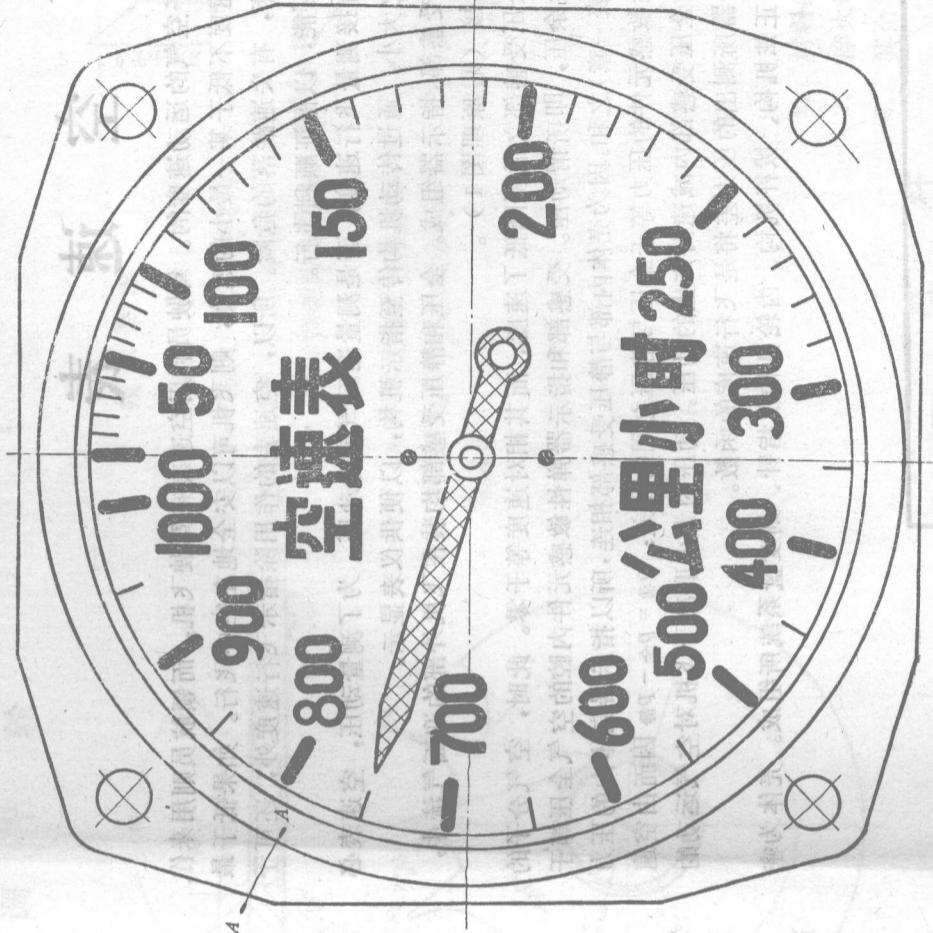


图 1

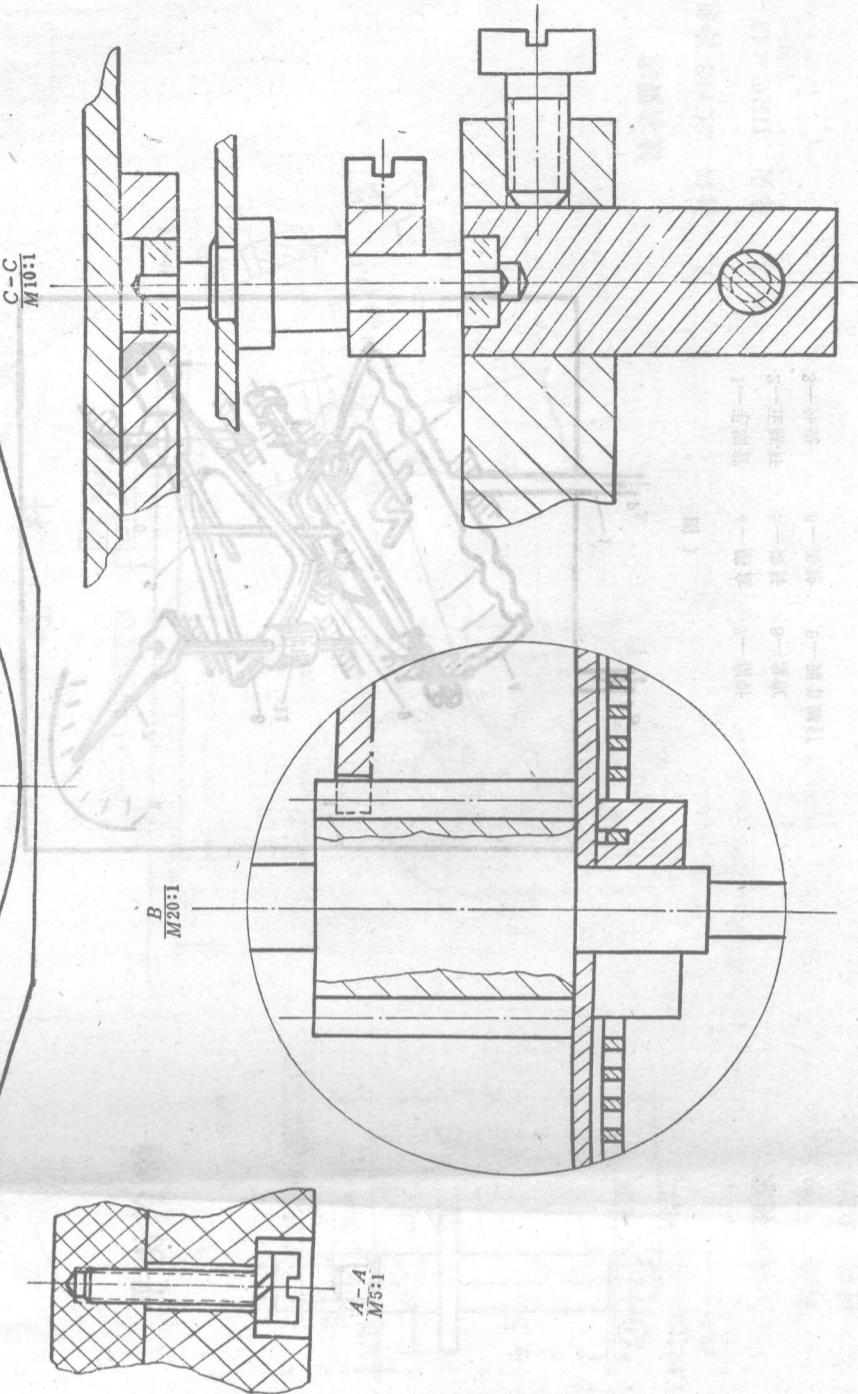
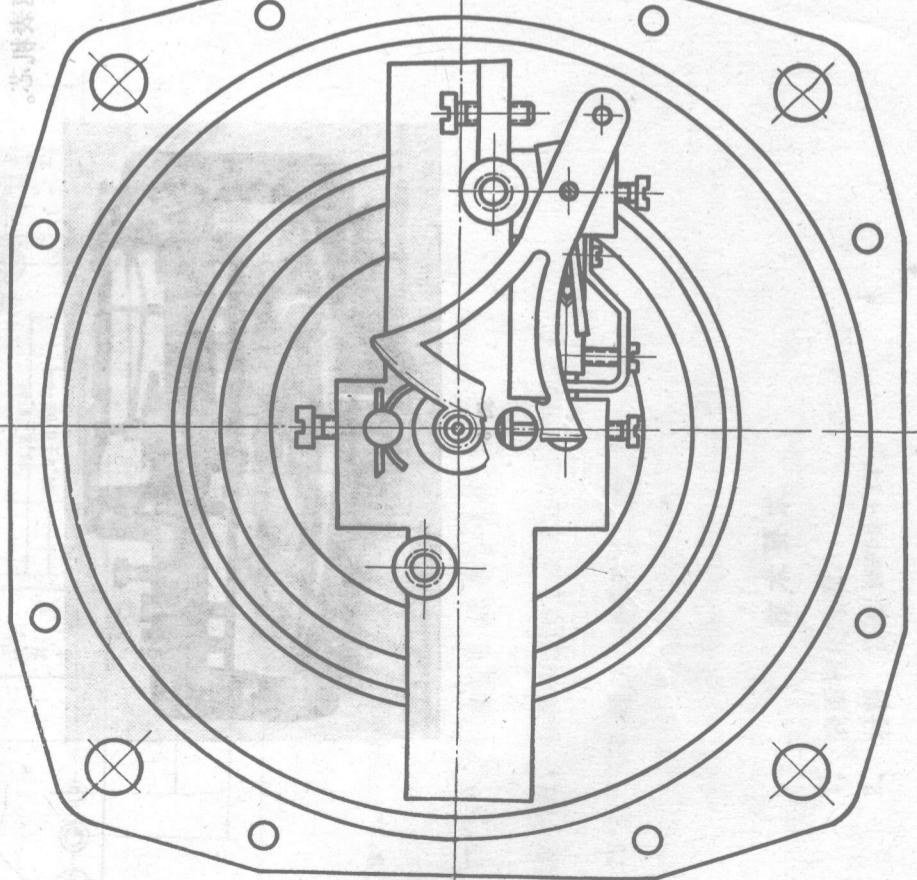
- 1—毛细管 4—膜盒 7—指针
- 2—正弦杆 5—拨杆 8—盘度
- 3—外壳 6—齿轮 9—调节螺钉

### 技术要求

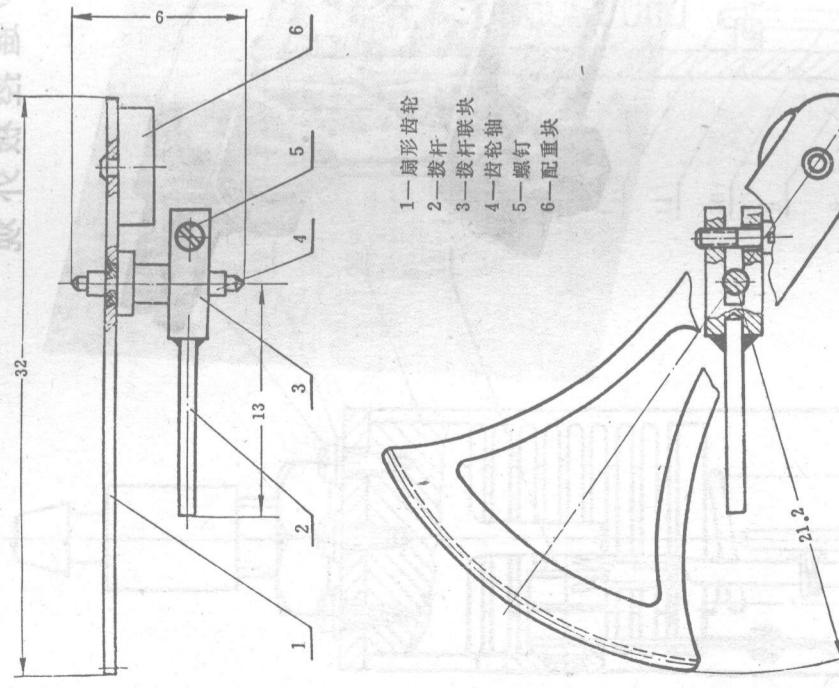
- 一、测量范围 0—1000 公里/小时，渐缩的刻度；
- 二、工作温度 -50℃—+40℃；
- 三、指针与刻度盘之间距不小于 1mm；
- 四、游丝的安装角度为 90°；
- 五、做气密性试验；
- 六、固定刻度盘的螺钉允许补涂黑色墨汁；
- 七、宝石轴承孔和轴颈的轴向间隙允差 0.02mm。



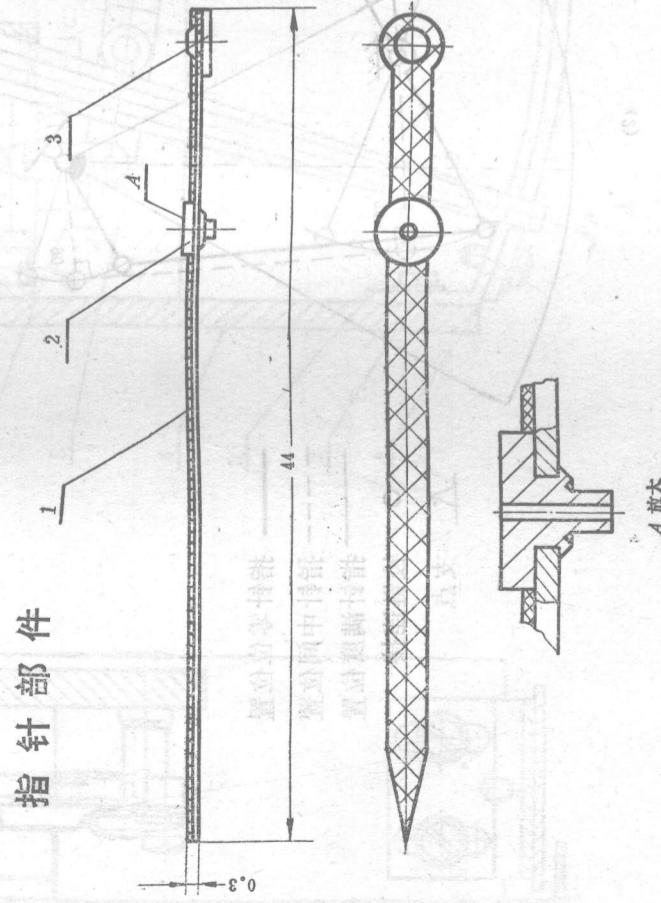
去掉上盖及长盖板的俯视图



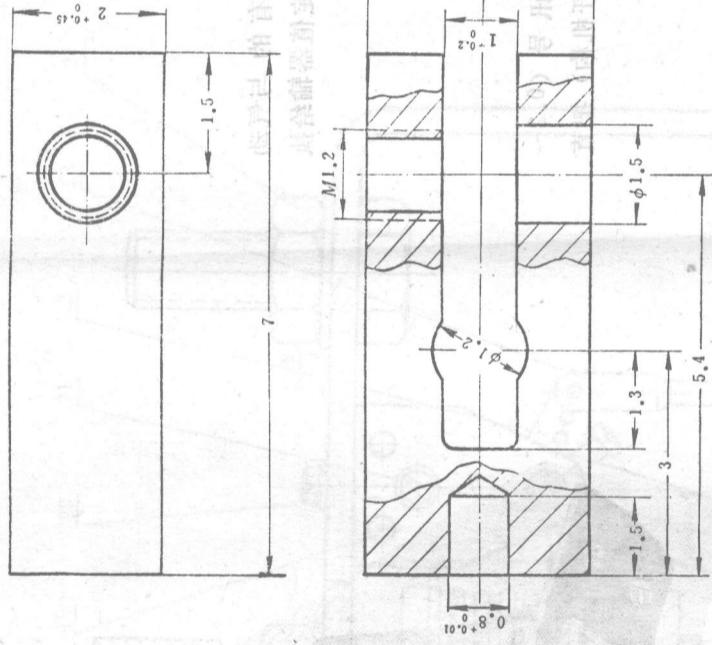
轴杆拨



部件指南

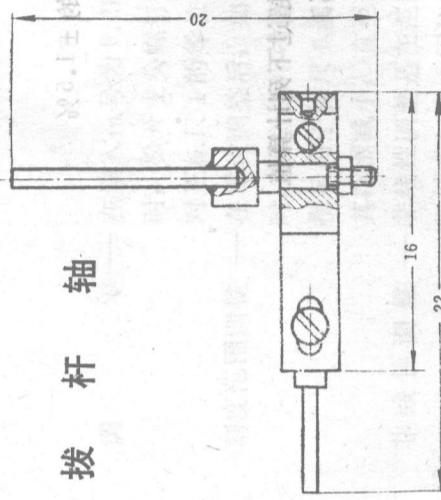


头  
夹

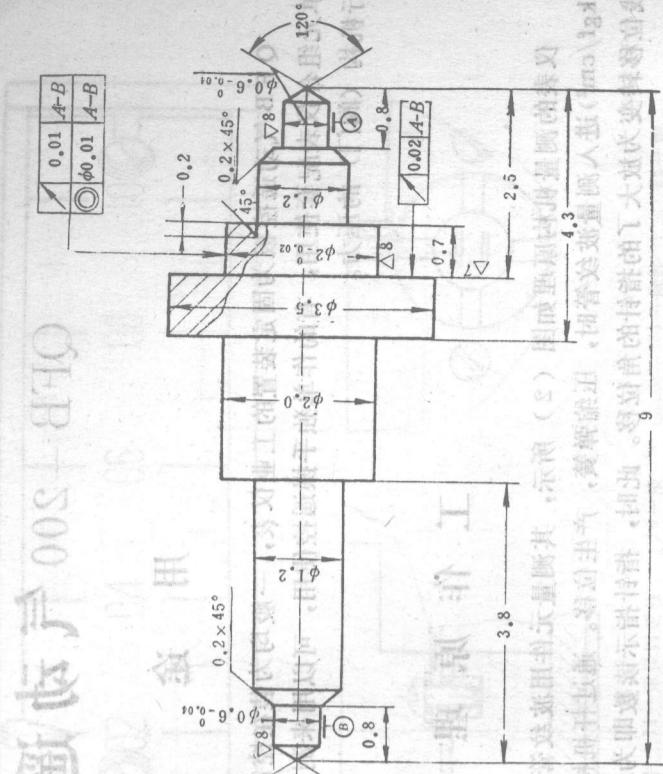


H62

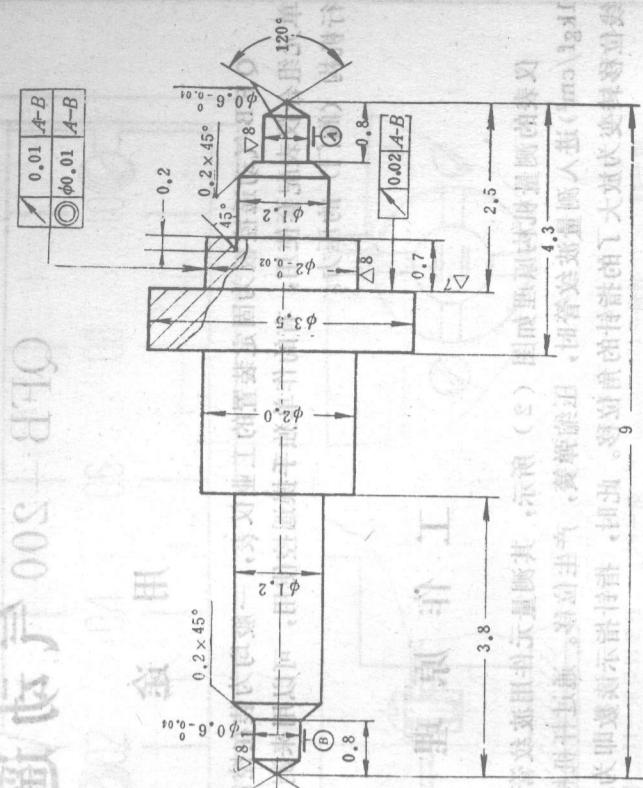
轴杆拨



轴针指

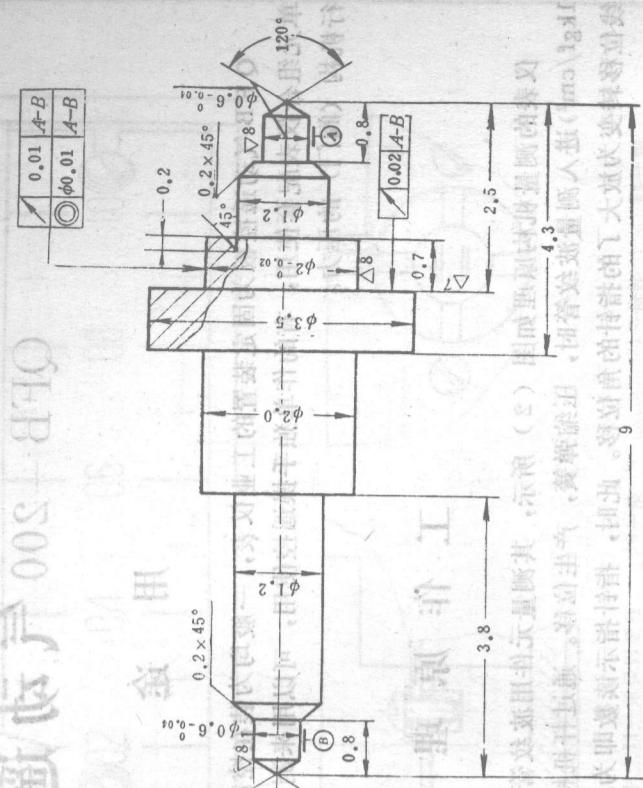


其余  
材料



其余  $\nabla 6$   
材料 T8A  
 $4^{\text{mo}} \lg d = 2.0$  长圆管量测尺组  
1 塑料支撑  
1 玻璃量筒  
1 玻璃量杯  
1 不锈钢尺  
1 量尺

轴针指



其余  $\nabla 6$   
材料 T8A  
 $4^{\text{mo}} \lg d = 2.0$  长圆管量测尺组  
1 塑料支撑  
1 玻璃量筒  
1 玻璃量杯  
1 不锈钢尺  
1 量尺

卷之三

卷之三

# QFB—200 气动遥控板

## 用途

QFB气动遥控板为固定装置的工业仪表，一般均为装在控制室内的仪表盘上。它们有的与气动单元组合仪表配套使用，有的作单独手操遥控使用，可以用来测量调节器输出压力及手操定值器输给执行机构（阀门）的压力。

## 工作原理

仪表的测量机构原理如图(2)所示，其测量元件用波纹管和弹簧并联。当输入讯号(0.2~1kgf/cm<sup>2</sup>)进入测量波纹管时，压缩弹簧，产生位移。通过杆机构（曲柄滑块机构和四连杆机构）把直线位移转变为放大的指针的角度移。此时，指针指示该数即为输入讯号压力。

## 主要技术规范

1. 压力测量范围为0.2~1kgf/cm<sup>2</sup>;
2. 精度等级

本仪表在下列条件下，基本误差不超过测量范围的±1.5%

- (1) 环境温度+20°±5°C,
- (2) 被测压力均匀变化,
- (3) 安装准确;
- (4) 周围环境无振动。

3. 周围环境温度超过20°±5°C时，示值误差不超过下列计算值  

$$\Delta = \pm [x + 0.04(t_2 - t_1)\%]$$

$x$ ——示值稳定性允许误差 (1.125%)

0.04——温度系数。

$t_1$ ——+15~25°C

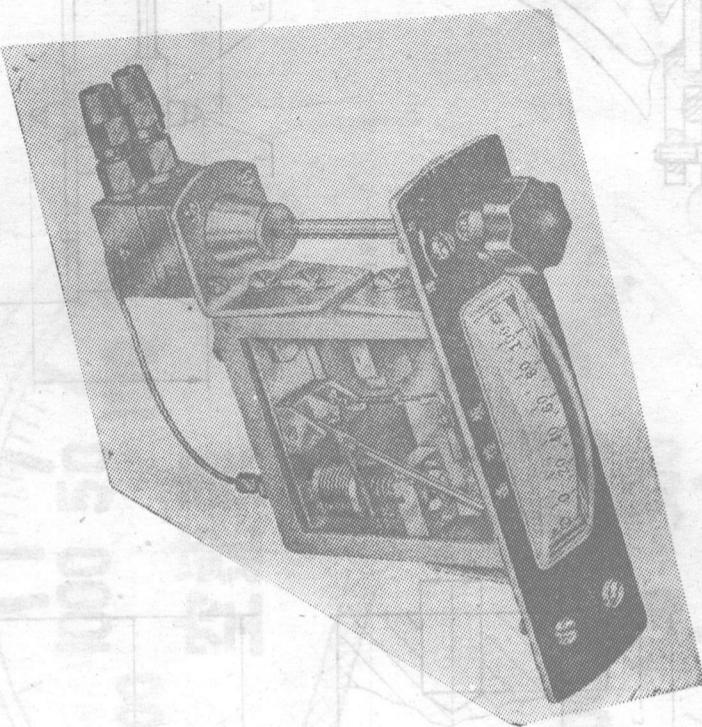
$t_2$ ——+5~50°C

### 4. 气源

气源为清洁和干燥的压缩空气，供气压力为2~10kgf/cm<sup>2</sup>，除水、水蒸气、油灰等杂质的压缩空气，再经过滤器及减压阀后输入压力应为1.4±10%kgf/cm<sup>2</sup>，当仪表输入讯号压力为0.2~1kgf/cm<sup>2</sup>时，空气消耗量不大于300L/h。

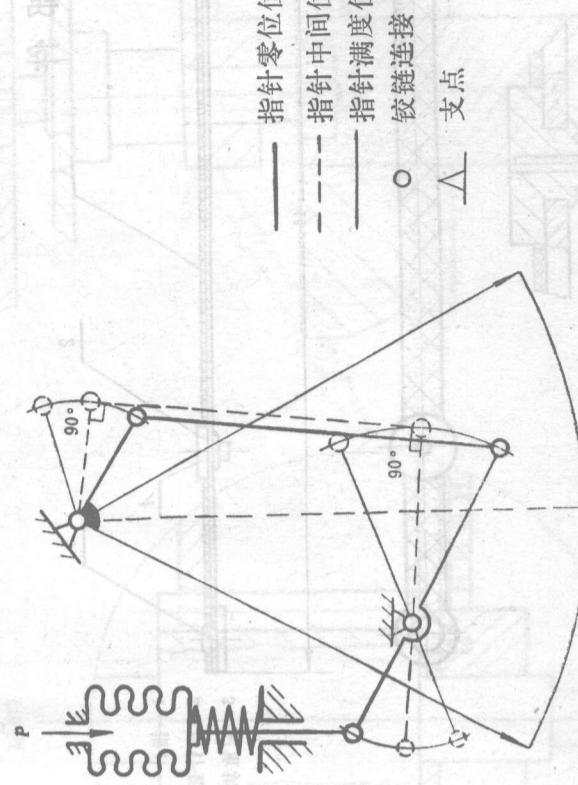
### 5. 仪表的外形尺寸及重量

- (1) 尺寸：170×180×50mm
- (2) 重量：0.90kgf/台

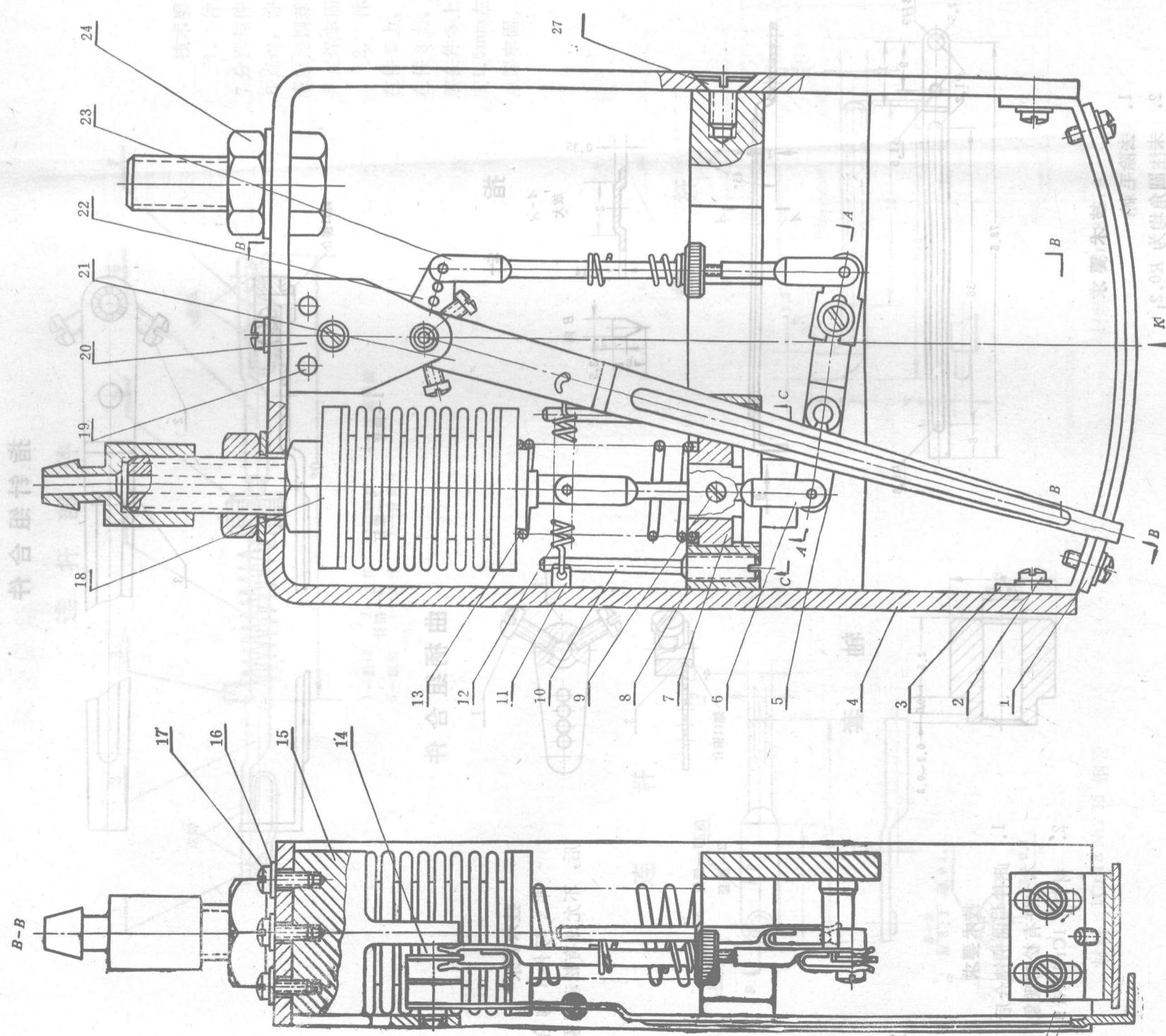


(1)

仪表的测量机构原理图



(2)



### 调 调 整 说 明

零 — 在输入讯号为  $0.2 \text{ kgf/cm}^2$  时，如指针指示超过或低于标尺刻度零位时，松开支头螺钉 9，旋调零螺母 7，压缩或松开弹簧 13，直至指针对正标尺 1 的零位（0% 开度）为止。

刻度范围调整 — 在零位调整后，如输入压力至  $1 \text{ kgf/cm}^2$ ，其指针指示低于标尺满度时，缩短杠杆 22 长度或增长度杠杆 5 长度，使其范围增大；反之指针指示高于标尺 1 满度时，同样增长曲柄 22 长度或减小杠杆 5 长度，使其范围减小，直至范围调整适当为止（每次调整杠杆后，需调零位）。

非线性调整 — 非线性调整是在范围调整后进行的，仪表特定位置一般调整如下：使指针在标尺中间位置时，杠杆 5 和曲柄 22 均垂直于连杆 23，仪表在此特定位置附近工作时，一般来说非线性误差可以较为理想；如若非线性误差较大时，一般可改变连杆 23 长度和改变指针 21，曲柄 22 的刚性连接夹角，即可调好。

超负荷限位 — 最后调整限位螺钉 10，使输入讯号为测量上限  $1.25 \text{ kgf/cm}^2$  时，指针不接触底座 4。接着用红漆封住调节部分，消除间隙，弹簧 12 两端用 502 胶水封住。

## 指针组合件

