

# 钣金展开

樊文萱

胡文博

编著



北京出版社

# 钣金展开

樊文萱 胡文博 编著

北京出版社

# 钣金展开

BANJIN ZHANKAI

樊文萱 胡文博 编著

\*

北京出版社出版

(北京北三环中路6号)

邮政编码: 100011

北京出版社总发行

新华书店北京发行所经销

北京国马印刷厂印刷

\*

787×1092毫米 32开本 8.25印张 183 000字

1985年6月第1版 1998年1月第7次印刷

印数 94 101 - 99 100

ISBN 7-200-01094-4/T·18

定价: 10.40元

## 前 言

《钣金展开》这本书，是编者 of 钣金工技术学习授课时所用的讲义的基础上，经过整理、补充编写而成的。书中不仅介绍钣金展开的作图原理和方法，而且还阐述了画法几何和制图的基本原理，以及实际中典型构件的具体展开图画法，并着重揭示这些画法的原理和规律。

全书共分六章。其中第一至三章阐述了点、线、面的投影原理和作图方法。第四章叙述的是绘制展开图的三种基本方法和卡样板角度的作法，并介绍了编者研究所得的具有实用性强、作图简捷的三种正截面法。第五章则从分析构件及其接口的几何形状入手，论述并揭示了板厚处理的普遍规律。在本书的第六章中编者搜集了数百种钣金构件，经过分析对比，按它们的内在关系归纳为十类，列出典型结构的展开实例，并着重从规律性上阐述其特点和方法，以便能起到触类旁通、举一反三的作用。此外，在全书各章后均附有一定数量的练习，它们应被视为本书的组成部分。

本书适于青年工人阅读，也可供有关技术人员和高等院校的教师参考。由于编者水平有限，错误之处在所难免，望广大读者批评指正。

编 者

# 目 录

第一章 投影原理.....	( 1 )
§1-1 正投影法.....	( 1 )
§1-2 点在三投影面体系中的投影.....	( 2 )
§1-3 直线的投影.....	( 4 )
§1-4 线段实长的作法.....	( 8 )
§1-5 两直线的相对位置 .....	( 11 )
§1-6 平面的投影 .....	( 15 )
§1-7 直线、平面间的相对位置 .....	( 20 )
§1-8 平面图形的实形 .....	( 27 )
§1-9 换面法 .....	( 32 )
第二章 曲线与曲面 .....	( 43 )
§2-1 曲线的投影 .....	( 43 )
§2-2 曲面的形成与分类 .....	( 51 )
§2-3 直线面 .....	( 51 )
§2-4 曲线面 .....	( 67 )
§2-5 曲面的切平面 .....	( 73 )
第三章 结合线的画法 .....	( 81 )
§3-1 绘制结合线的方法 .....	( 81 )
§3-2 平面与曲面的结合线 .....	( 88 )
第四章 画展开图的基本方法 .....	( 98 )
§4-1 平行线法 .....	( 99 )

§ 4-2	放射线法	(109)
§ 4-3	三角线法	(118)
§ 4-4	卡样板角度的求法	(127)
第五章	钣金展开的工艺处理	(140)
§ 5-1	构件几何形状与板厚处理	(140)
§ 5-2	接口形状与板厚处理	(144)
§ 5-3	薄板构件的咬缝	(161)
第六章	展开图实例	(164)
§ 6-1	全部由平面构成的构件	(164)
§ 6-2	平面与曲面相交的构件	(175)
§ 6-3	两曲面相交的构件	(182)
§ 6-4	结合线为平面曲线的曲面构件	(188)
§ 6-5	蛇形管	(206)
§ 6-6	带补料的构件	(215)
§ 6-7	异形接头	(220)
§ 6-8	方口曲面管	(236)
§ 6-9	球面与螺旋面	(241)
§ 6-10	型钢构件	(250)
附录	圆的直径、圆周长和等分弧长对照表	(255)

# 第一章 投影原理

## §1-1 正投影法

用一束垂直于平面的平行光线照射物体，在该平面上得到被照射物体影像的方法，称为正投影法。如图 1-1 所示，在过空间一点 A 作平面 P 的垂线，此垂线与 P 平面相交于 a 点，则该 P 平面称为投影面，过 A 点的垂线 Aa 称为投影线，a 点称为 A 点在 P 平面上的正投影。投影面确定后，对空间的每个点或物体，都可用上述方法求得其在投影面上的投影。如图 1-2，就是利用正投影法作出空间三角形 ABC 在 P 投影面上的正投影三角形 abc。

由于正投影法能比较正确地反映物体的形状和大小，作图也比较方便，因此在工程中得到广泛地应用。为叙述简便，在以后各章节中均将正投影简称为投影。

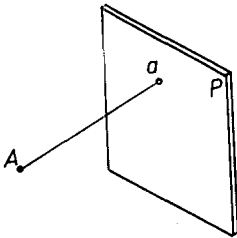


图 1-1 点的正投影法

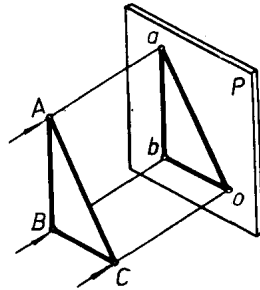


图 1-2 三角形的正投影法

## § 1-2 点在三投影面体系中的投影

为了能够根据点的投影来确定该点在空间的位置，在机械制图中采用三个互相垂直的投影面。如图 1-3(a) 所示，正面直立位置的投影面称为正立投影面，以 V 表示，简称 V 面或正面；水平位置的投影面称为水平投影面，以 H 表示，简称 H 面或水平面；侧立位置的投影面，称为侧立投影面，以 W 表示，简称 W 面或侧面。如此三个相互垂直的 H、V、W 面，就组成一个三投影面体系。其中，V 和 H 的交线称为 X 投影轴，以 X 表示，简称 X 轴；H 和 W 的交线称为 Y 投影轴，简称 Y 轴；V 和 W 的交线称为 Z 投影轴，简称 Z 轴。三个投影轴的交点 O 称为原点。

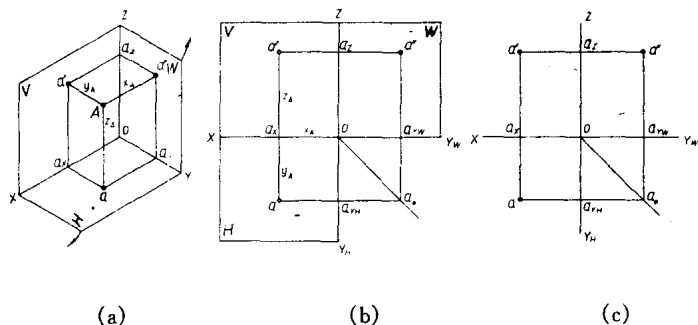


图 1-3 点在三投影面体系中的投影

### 一、点的三面投影图

在图 1-3(a) 中，按正投影法由空间一点 A 向 H 面作垂线，其垂足就是 A 点在 H 面上的投影，称为 A 点的水平投影，以 a 表示；由 A 点向 V 面作垂线得垂足 a'，称为 A 点的正面投影；由 A 点向 W 面作垂线得垂足 a''，称为 A 点的侧面投影。将 H 面绕 X 轴



向下旋转，W面绕Z轴向右旋转，使它们与V面重合，便得到如图1-3(b)所示的点的三面投影图。因为投影面可以根据需要任意扩大，所以在三面投影图中不必画出投影面的边界，而只画出投影轴。其中，Y轴随H面旋转时以 $Y_H$ 表示，随W面旋转时则以 $Y_W$ 表示，如图1-3(c)所示。

## 二、三面投影图中点的投影规律

由图1-3(a)可知， $Aaa'a'$ 为矩形，其 $a'a_x \perp X$ 轴， $aa_x \perp X$ 轴，H面经旋转与V面重合后， $a$ 、 $a'$ 的连线 $aa'$ 一定垂直于X轴。因 $Aa'a''$ 也为矩形，同理得证，W面经旋转与V面重合后， $a'$ 、 $a''$ 的连线则一定垂直于Z轴。另外，在两矩形中，因 $Aa' = aa_x$ 和 $Aa' = a''a_z$ ，因此在三面投影图中 $aa_x = a''a_z$ 。

根据以上分析，可以得出在三面投影图中一个点的投影规律是：点的正面投影和水平投影的连线垂直X轴，即 $a'a \perp X$ 轴；点的正面投影和侧面投影的连线垂直Z轴，即 $a'a'' \perp Z$ 轴；点的水平投影到X轴的距离等于点的侧面投影到Z轴的距离，即 $aa_x = a''a_z$ 。如果将三投影面体系看成空间直角坐标系，即将投影面看作为坐标面，由图1-3可知，A点到W、V、H三投影面的距离，也就是A点的 $X_A$ 、 $Y_A$ 、 $Z_A$ 三个坐标。A点的三个投影 $a$ 、 $a'$ 、 $a''$ 与坐标间存在下列关系：

$$X_A = Aa'' = aa_y = a'a_z = Oa_x$$

$$Y_A = Aa' = aa_x = a''a_z = Oa_y$$

$$Z_A = Aa = a'a_x = a''a_y = Oa_z$$

因此，若已知A点的坐标( $X_A$ 、 $Y_A$ 、 $Z_A$ )，就可以确定该点的三面投影( $a$ 、 $a'$ 、 $a''$ )；反之，已知A点的三面投影，亦可确定A点的坐标值。

在机械制图的国家标准中，规定将机件的投影称为视图。其

中把正面投影称为主视图；水平投影称为俯视图；侧面投影称为左视图。因此。在以后的各章节中，一般对点、线、面的投影仍称为投影，而对体、钣金构件和机件的投影则称为视图。

### § 1-3 直线的投影

#### 一、倾斜位置直线的投影

当直线不垂直于投影面时，它在投影面上的投影还是直线。在三面投影图中，直线的投影也由直线上两点的投影来确定。如图 1-4 所示的直线 AB，为了作出它的三面投影，可先分别作出 A、B 两端点的三面投影  $a$ 、 $a'$ 、 $a''$  和  $b$ 、 $b'$ 、 $b''$ ，然后将两点在同一投影面上的投影（即同面投影）连接起来，便得直线 AB 的三面投影  $ab$ 、 $a'b'$ 、 $a''b''$ 。但从图 (a) 中可以看出，因为  $ABba$  是直角梯形，所以 AB 线段的真实长度大于水平投影  $ab$  的长度。同理，正面投影  $a'b'$  和侧面投影  $a''b''$  的长度也都短于 AB 线段的真实长度，即线段的投影都不反映线段的实长。

在图 1-4 中还表示了当 K 点位于 AB 直线上时，K 点的三面投影  $k$ 、 $k'$ 、 $k''$  必定分别在直线的同面投影  $ab$ 、 $a'b'$ 、 $a''b''$

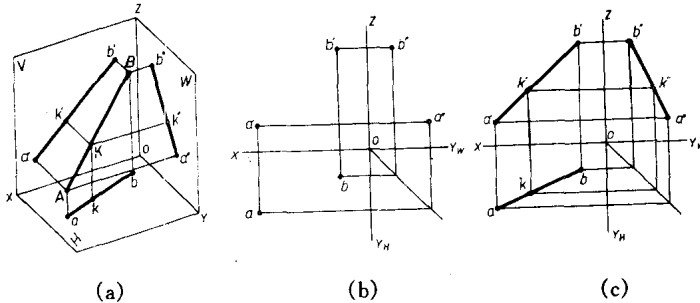


图 1-4 倾斜位置直线的投影

上。此外，因  $Aa // Kk // Bb$ 、 $Aa' // Kk' // Bb'$ 、 $Aa'' // Kk'' // Bb''$ ，所以  $AK:KB = ak:kb = a'k':k'b' = a''k'':k''b''$ ，即直线上两线段长度之比和它的投影之比相等。反之，点的各个投影分别位于直线的各同面投影上时，则该点一定在直线上；同一直线上两线段的投影长度之比与两线段实长之比相等。

## 二、特殊位置直线的投影

当直线对投影面具有垂直、平行关系时，称为特殊位置直线。

1. 投影面平行线 平行于一个投影面而与另外两个投影面成倾斜的直线，称为投影面平行线。平行于 V 面的直线称为正平线；平行于 H 面的直线称为水平线；平行于 W 面的直线称为侧平线。图 1-5 所示 CD 直线为正平线，它的投影有下列性质：(1)

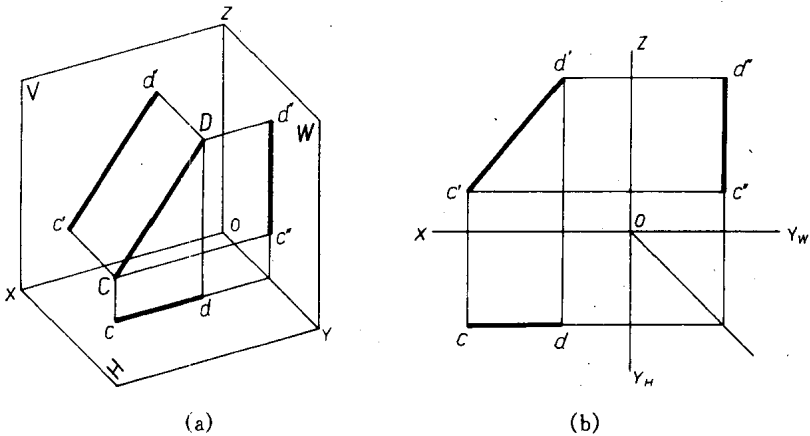


图 1-5 正平线的投影

正面投影  $c'd'$  等于直线 CD 的实长。(2) 水平投影  $cd$  平行 X 轴，侧面投影  $c''d''$  平行 Z 轴，它们的投影长度均小于 CD 实长。按照正平线的投影性质，可以推断出水平线 EF 和侧平线 KL 的投影

性质是：(1) 水平线 EF 的水平投影  $ef$  等于直线 EF 的实长；正面投影  $e'f'$  平行 X 轴，侧面投影  $e''f''$  平行  $Y_w$  轴，它们的投影长度均小于 EF 实长（见图 1-6）。(2) 侧平线 KL 的侧面投影  $k''l''$  等于直线 KL 的实长；正面投影  $k'l'$  平行 Z 轴，水平投影  $kl$  平行  $Y_H$  轴，它们的投影长度均小于 KL 实长（见图 1-7）。

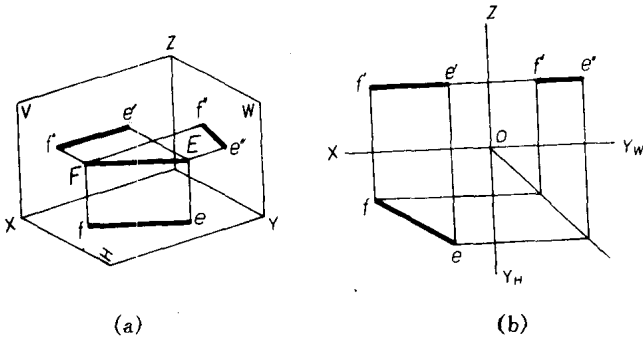


图 1-6 水平线的投影

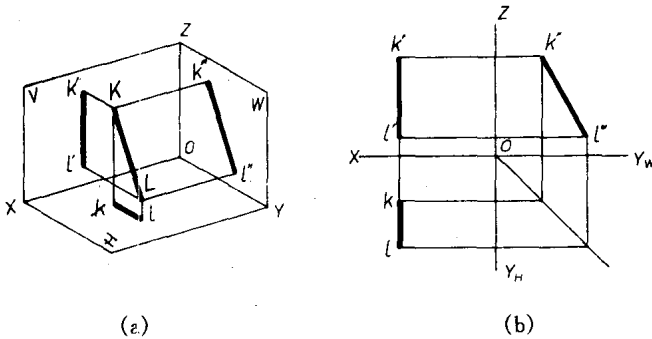


图 1-7 侧平线的投影

2. 投影面垂直线 垂直于一个投影面而与另外两个投影面都平行的直线，称为投影面垂直线。垂直 V 面的直线称为正垂线；垂直 H 面的直线称为铅垂线；垂直 W 面的直线称为侧垂线。图 1-8 所示 AB 为正垂线，它的投影有下列性质：(1) 正面投影

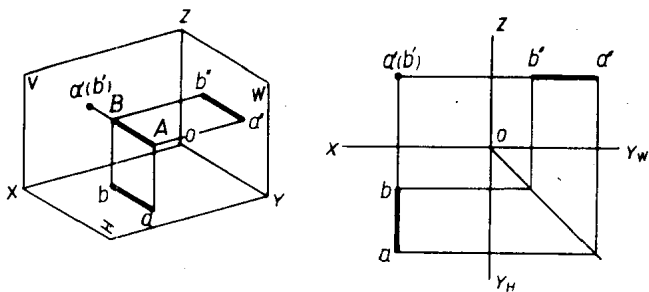


图 1-8 正垂线的投影

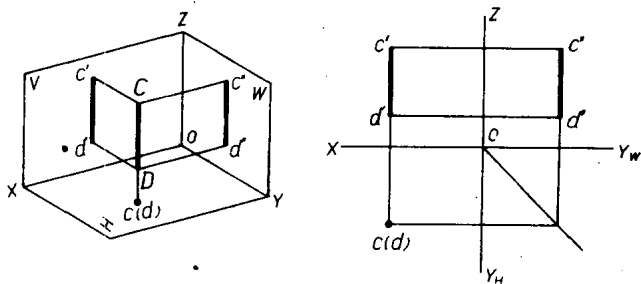


图 1-9 铅垂线的投影

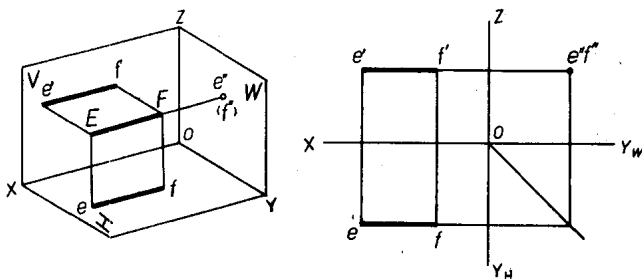


图 1-10 侧垂线的投影

$a'$  ( $b'$ ) 积聚为一点。(2) 水平投影  $ab$  垂直  $X$  轴, 侧面投影  $a''b''$  垂直  $Z$  轴,  $ab$  和  $a''b''$  都等于  $AB$  的实长。按照正垂线的投影性质, 可以推断出铅垂线  $CD$  和侧垂线  $EF$  的投影性质如下: (1) 铅垂线  $CD$  的水平投影  $c$  ( $d$ ) 积聚为一点; 正面投影  $c'd'$  垂直  $X$  轴, 侧面投影  $c''d''$  垂直  $Y_W$  轴,  $c'd'$  和  $c''d''$  都等于  $CD$  的实长 (见图 1-9)。(2) 侧垂线  $EF$  的侧面投影  $e''$  ( $f''$ ) 积聚为一点; 正面投影  $e'f'$  垂直  $Z$  轴, 水平投影  $ef$  垂直  $Y_H$  轴,  $e'f'$  和  $ef$  都等于  $EF$  的实长 (见图 1-10)。

## § 1-4 线段实长的作法

展开图就是构件表面的实际形状图。为了求出表面的实形, 必须先求得表面各线段的实长。特殊位置直线的投影可直接反映该线段的实长, 而倾斜位置直线的投影则不反映该线段的实长, 必须通过作图的方法求得。求倾斜位置直线的实长, 常用的有直角三角形法和旋转法两种。

### 一、直角三角形法

图 1-11(a) 是位于两投影面体系中的倾斜位置直线  $AB$ , 以及它的两面投影  $ab$  和  $a'b'$ 。如过端点  $A$  作直线  $AB_1$  平行于  $ab$ , 并与投影线  $Bb$  相交于  $B_1$  点, 则因  $AB_1 \parallel ab$ 、 $Aa \parallel Bb$ , 且两对平行线互相垂直, 所以  $AB_1ba$  为矩形,  $AB_1B$  是直角三角形。直角三角形  $AB_1B$  的斜边  $AB$  即为实长; 直角边  $AB_1$  与矩形  $AB_1ba$  的对边  $ab$  相等; 另一直角边  $BB_1 = Bb - Aa = Z_B - Z_A$ , 而  $Z_B - Z_A$  在投影图上就是  $b'$ 、 $a'$  到  $X$  轴的距离差。在投影图中, 由于直角三角形两直角边的长度都是已知的, 因此可以画出此直角三角形的实形, 它的斜边就是所求线段  $AB$  的实长。其具体作图方法

如图 1-11(b)所示。其中，方法一是过  $a'$  作 X 轴的平行线与  $b'b$  相交于  $b_0$ ，在  $a'b_0$  直线上量取  $b_0A_0 = ab$ ，则  $b'A_0$  为直线 AB 的实长。方法二是过 b 点（或过 a 点）作  $ab$  的垂线  $bB_0$ ，使  $bB_0 =$

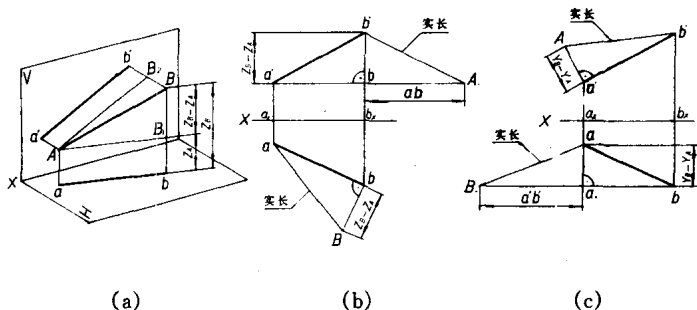


图 1-11 直角三角形法求直线实长 (一)

$Z_B - Z_A = b'b_x - a'a_x$ ，则  $aB_0$  即为直线 AB 的实长。

在图 1-11 (a) 中，如过 A 作  $AB_2 \parallel a'b'$ ，可得到另一个直角三角形  $AB_2B$ 。它的两个直角边分别为  $AB_2 = a'b'$  和  $BB_2 = Y_B - Y_A = bb_x - aa_x$ 。它们的具体作图方法如图 1-11 (c) 所示。

在钣金展开的作图中，为使图形清晰，一般采用方法一，并将直角三角形  $b'b_0A_0$  向右（或向左）拉开一段距离，如图 1-12 所示。

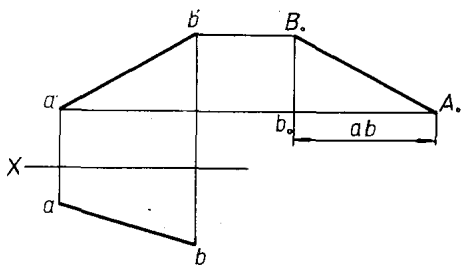


图 1-12 直角三角形法求直线实长 (二)

## 二、旋转法

保持投影面不动，使倾斜直线绕垂直于某一投影面的直线为

轴旋转成为投影面的平行线，则直线在其平行的投影面上的投影就反映它的实长。如图 1-13 (a) 所示，AB 是倾斜位置直线，将其以垂直于 H 面的铅垂线 OO 为轴旋转成为正平线 AB<sub>1</sub>，旋转后的水平投影 ab<sub>1</sub> 平行 X 轴，则正面投影 a'b'<sub>1</sub> 就反映 AB 直线的实长。为简化作图，在图 1-13 (a) 中旋转轴 OO 通过端点 A，使 A 点旋转前后的位置不变，只要旋转另一端点 B 即可。此时，B 点的运动轨迹是水平圆，在 V 面上的投影为一平行于 X 轴的直线；在 H 面上的投影反映实形，即以 O 为圆心、ob 为半径的圆。当 b 点转到 b<sub>1</sub> 点 (ab<sub>1</sub> // X 轴) 时，a'b'<sub>1</sub> 的长度等于 AB 实长。其具体作图步骤是 (见图 1-13b)：过 A (a、a') 点作 OO 轴垂直 H 面；以 O (与 a 重合) 点为圆心，Ob 为半径画圆弧 (顺时针或逆时针方向都可以)；过 a 作 X 轴的平行线与圆弧相交于 b<sub>1</sub>，得 ab<sub>1</sub>；然后过 b' 作 X 轴的平行线和过 b<sub>1</sub> 作 X 轴的垂直线，两线交于 b'<sub>1</sub>，则 a'b'<sub>1</sub> 即为直线 AB 的实长。图 1-13 (c) 是以正垂线 OO 为轴，将 CD 线段旋转成水平线，其作图方法与图 1-13 (b) 类同。

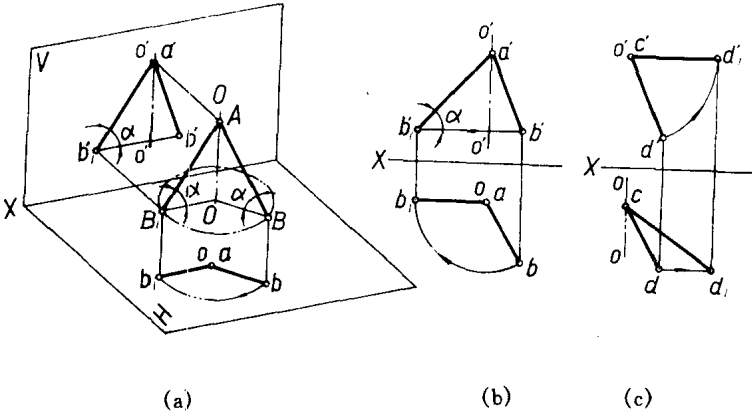


图 1-13 旋转法求直线的实长



## § 1-5 两直线的相对位置

空间两直线的相对位置有平行、相交和交叉三种情况。前两种又称为同面直线，后一种又称异面直线。

1. 平行两直线 空间互相平行两直线的投影，必定相互平行（见图 1-14a）。在投影图上平行两直线的各组同面投影，也必定互相平行。如图(1-14b)所示，由于  $AB \parallel CD$ ，则  $ab \parallel cd$ ， $a'b' \parallel c'd'$ 、 $a''b'' \parallel c''d''$ 。同理，各组同面投影都互相平行，则两直线在空间也必定互相平行。

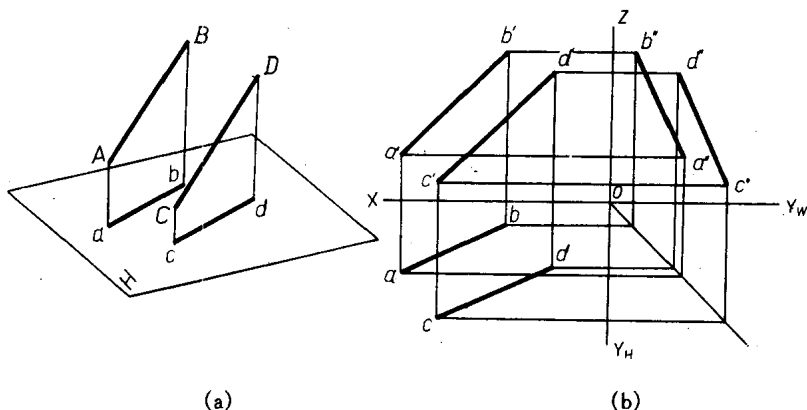


图 1-14 平行二直线的投影

2. 相交两直线 空间两相交直线的投影必定相交(见图 1-15a)。在投影图上相交两直线的各组同面投影必定相交，其交点就是两相交直线交点的各个投影。如图(1-15b)所示，由于  $AB$  与  $CD$  相交于  $K$  点，则其投影  $ab$  与  $cd$ 、 $a'b'$  与  $c'd'$ 、 $a''b''$  与  $c''d''$  也必定分别相交于  $k$ 、 $k'$ 、 $k''$ ，且符合空间一点  $K$  的投影规律。同理，两直线的各组同面投影都相交，且各组投影的交点符合空间