

机械工程
手册

机 械 工 程 手 册

第 6 卷 机 械 设 计 (三)

机械工程手册 编辑委员会
电机工程手册



机 械 工 业 出 版 社

本卷主要介绍齿轮传动，带、链、摩擦与螺旋传动，液压传动，液力传动，气压传动，电力传动等各类传动。阐述各类传动特点、工作原理、设计计算方法以及典型结构等，对各类传动的选择和应用，作了分析和比较，并附入实例，供设计选型参考。本卷同时附入机器基础设计部分。

机械工程手册
第6卷 机械设计(三)

机械工程手册 编辑委员会 编
电机工程手册

机械工业出版社出版(北京阜成门外百万庄南街一号)

(北京市书刊出版业营业许可证出字第 117 号)

国防工业出版社印刷厂印刷

新华书店北京发行所发行·新华书店经售

*

开本 787×1092 1/16 · 印张 69 1/2 · 插页 2 · 字数 2097 千字

1982 年 9 月北京第一版 · 1982 年 9 月北京第一次印刷

印数 00,001—26,900 · 定价 8.25 元

*

统一书号：15033·4677

封面设计 王 伦

编辑委员会

主任委员：沈 鸿

副主任委员：周建南 汪道涵 张 维 史洪志

委员(按姓氏笔划为序)：叶 锋 孙 琦 许力以 张 影
张大奇 陈文全 陈元直 寿尔康 金实蓬 施泽均 俞宗瑞
陶亨咸 翁迪民 章洪深 曹维廉 程 光

《机械工程手册》特约编辑

(按姓氏笔划为序)

丁 淳 马恒昌 万定国 王万钧 王补宣 支少炎 史绍熙 匡 裹
朱广颐 朱景梓 刘庆和 刘晋春 孙珍宝 余 俊 李 策 李 瀛
李兴贵 李庆春 李华敏 陈力展 陈士梁 杜庆华 张作梅 张明之
张国良 **张德庆** 张鼎丞 杨绍侃 闵学熊 邱宣怀 吴敬业 沈增祚
孟少农 孟宪源 郑林庆 林宗棠 范景春 金福长 祝大年 胡茂弘
陶 炜 陶正耀 陶鼎文 徐 瀾 高文彬 郭可谦 郭芷荣 凌业勤
袁裕生 曹 泛 黄明慎 程干亨 舒光冀 蔡习传 薛景瑄

《机械工程手册》编辑及编辑组负责人

(按姓氏笔划为序)

王力中 王光大 王兴垣 王自新 王树勋 王崇云 王德维 冯子珮
叶克明 刘 镇 刘向亭 朱亚冠 许绍高 曲彩云 任赞黄 陈 湖
陈文全 陈元直 陈庚文 陈国威 张 端 张大奇 张劲华 张继铣
张斌如 陆元章 杨谷芬 余果慈 李荫成 李增佐 **吴恕三** 吴曾评
郑秉衡 施泽均 姚洪朴 钱寿福 徐佳瑞 黄克孚 崔克明 康振章
曹敬曾 谢 健 粟 滋 韩云岑 韩丙告 韩宗贵 蒋聚培 蔡德洪

序

期望已久的《机械工程手册》和《电机工程手册》终于分卷合订成册，正式出版了。这是对我国机电工程科学技术领域的一个贡献。两部手册的编写队伍，由国内有专长、有经验的学者、专家所组成。这两部手册扼要地总结了我国机电工程各主要方面的科学技术成就，同时也吸收了一些国外的成熟经验。聚沙成塔，集腋成裘。名为手册，实则巨著。

读书不易，写书颇难，写工具书更难，写综合性工具书可谓难中之难。为了编好两部“立足全局，勾划概貌，反映共性，突出重点”，而又全面的、完整的、彼此协调的手册，同志们做了很大努力，从无到有，诸事草创，困难重重，艰辛备尝。恰似唐朝韩愈所说的：“贪多务得，细大不捐。焚膏油以继晷，恒兀兀以穷年。”值此合订本出版之际，我谨向各主编单位、各编写单位和印刷出版单位，向数以千计的全体编审同志，向遍及全国的为两部手册提供资料和其他方便条件的单位和同志们，表示衷心的感谢。

两部手册的第一版，现在完成了。对编写者来说，已经有了成果。而对阅读手册的工厂、学校、院所、机关同志们来说，还只是两朵鲜花。在成千上万人的应用中使鲜花结成果实——发展机电工程科学技术事业，为现代化建设服务——才是更丰硕的成果。这才是我们的目的。

一般说来，工具书分两种类型：一种是综合性的，一种是专业性的。综合性的工具书从广度来说是较为全面的，从深度来说是不足的；而专业性的工具书则反之。二者各有所长，相辅相成。我们这两部手

册是综合性的工具书，主要供从事技术工作的各类人员查阅使用。对于搞专业性技术工作的人员来说，还可从中猎取相邻专业和其他有关专业的知识，帮助他们从专业分工的局限性中开拓思路，从科学技术各个环节的相互联系上，综合地、全面地研究和解决技术问题。也唯有以渊博的科学技术知识作为基础，才能不断创新。在编写这两部手册时，考虑到专业手册还比较少，而且一时又出不了那么多，因此在内容的深度上也予以顾及，以适当满足专业工作的需要。所以，它的篇幅已经超过一般常见的综合性手册了。实践是检验真理的唯一标准。我们将严肃认真地听取广大读者的反映和意见，作为评价和改进两部手册的主要依据。国外这类工具书已经有了几十年、甚至百余年的历史，而我们则刚刚开始。现在是从无到有，将来是精益求精。让我们在新的长征途中，戮力同心，再接再励，去完成时代赋予我们的光荣使命。

机械工程手册 编辑委员会主任委员 沈 鸿
电机工程手册

一九八二年 北京

编 辑 说 明

一、《机械工程手册》、《电机工程手册》的分卷合订工作是在试用本的基础上进行的。试用本的编写工作始于一九七三年，一九七七年以后陆续出版发行，一九八一年出齐。这次分卷合订主要做了三方面工作：一是在技术内容上做了订正；二是尽可能用已颁布的新标准取代老标准；三是按卷编制了索引。

二、《机械工程手册》包括基础理论、机械工程材料、机械设计、机械制造工艺、机械制造过程的机械化与自动化、机械产品等六个部分，共七十九篇，二千余万字，分为十四卷。《电机工程手册》包括基础理论、电工材料、电力系统与电源、电机、输变电设备、工业电气设备、仪器仪表与自动化等七个部分，共五十篇，一千余万字，分为九卷。

三、参加这两部手册编写工作的，有全国许多地区和部门的工厂、科研设计院所、高等院校，近五百个单位，作者两千余人。提供资料和参加审定稿件的单位和人员，更为广泛。各篇在编写、协调、审查、定稿等环节中，既注意发挥学者、专家的骨干作用，又注意集中群众的智慧和力量。

四、这两部手册因系初版，囿于条件，所采用的名词、术语、符号、代号以及单位制，尚有不尽统一之处。此外，内容上也有重复、遗漏、甚至错误的地方；在设计、印刷、装帧等方面也还存在一些问题。我们将通过手册的不断修订再版，逐步改进。

五、手册合订本的署名，采用单位和个人相结合的方式。各篇的主编单位、编写单位和主编、编写人均按篇署名，置于相应篇的前面。编写人的署名以其编写的章号为序。特约编辑以姓氏笔划为序，集中署于卷首。编辑（包括总编辑、副总编辑）及编辑组负责人亦按姓氏笔划为序，署于卷首。

另外，参加两部手册编写、审查、组织、协调的单位和同志还很多，恕不一一署名。

机械工程手册 编辑委员会编辑组
电机工程手册

目 录

第31篇 传动总论

序

编辑说明

第1章 概 述

1 传动及其组成	31-1
2 传动的特性和参数	31-2
2·1 传动的常用特性参数	31-2
2·2 机械特性	31-3
2·3 共同工作特性和透穿性	31-3
2·4 输出刚度和自动适应性	31-3
2·5 容许输出特性	31-4
3 传动的类型	31-4
3·1 按传动的工作原理分类	31-4
3·2 按传动比和传动输出速度的 变化情况分类	31-5
3·3 按能量的流动路线分类	31-6

第2章 传动的选择

1 传动类型选择的依据	31-7
2 工作机工况	31-7
2·1 系统的运转状态	31-7
2·2 工作机的载荷特性	31-7
3 动力机的选择及其性能比较	31-8
4 各种传动的特点和应用	31-12
5 传动类型的选择	31-18
5·1 选择的基本原则	31-18
5·2 定传动比传动的选择	31-18
5·3 有级变速传动的选择	31-18
5·4 无级变速传动的选择	31-18
5·5 单流传动和多流传动的选择	31-19
5·6 传动的特殊要求	31-19
6 操纵与控制装置及其部件的选择	31-20
7 辅助设备的选择	31-20

第3章 传动的匹配及计算

1 传动的匹配	31-20
1·1 定传动比传动的匹配	31-20
1·2 有级变速传动的匹配	31-22
1·3 机械无级变速器的匹配	31-23
1·4 非机械的无级变速传动系统的匹配	31-23
1·5 液力传动的匹配	31-25
1·6 多级传动中各级的排列次序	31-26
2 传动系统的计算	31-26
2·1 动力计算和结构设计	31-26
2·2 效率计算	31-27
2·3 振动计算	31-27

第4章 传动选择实例

1 水泥磨机的传动选择	31-28
1·1 水泥磨机的工况特点	31-28
1·2 水泥磨机的传动类型及其特点的 比较	31-28
1·3 水泥磨机所用电动机特点的比较	31-31
1·4 几种常用传动形式传动费用的比较	31-31
1·5 水泥磨传动形式的选择	31-31
1·6 大功率磨机传动形式的发展趋势	31-32
2 轮胎式装载机的传动选择	31-32
2·1 轮胎式装载机的工作特点	31-32
2·2 轮胎式装载机的传动类型及其 特点的比较	31-32
2·3 轮胎式装载机行走部分传动类型的 选择	31-33
2·4 传动选择举例-ZL30型装载机的 传动	31-34
3 汽车起重机的传动选择	31-34
3·1 汽车起重机的结构和作业动作	31-34
3·2 汽车起重机的传动类型特点的比较和 选择原则	31-34

VIII 目 录

3·3 Q84型8吨汽车起重机的传动选择	31-35	5 蜗杆砂轮型磨齿机分齿传动的选择	31-37
4 自走式谷物联合收获机的传动选择	31-36	5·1 磨齿的工况特点	31-37
4·1 联合收获机的工作特点	31-36	5·2 分齿运动的传动类型	31-37
4·2 联合收获机的传动选择	31-36	5·3 三种传动类型特点的比较和选用原则	31-39
4·3 联合收获机传动的发展趋势	31-37		

第32篇 齿轮传动

常用符号

第1章 概述

1 齿轮传动的分类和特点	32-1
2 齿轮传动的发展和研究方向	32-1
3 齿轮传动类型选择的原则	32-2
4 齿轮强度的计算	32-4
4·1 安全系数和可靠度	32-4
4·2 齿轮主要尺寸的初步计算和强度校核	32-4

第2章 渐开线圆柱齿轮传动

1 渐开线圆柱齿轮的基准齿形及模数系列	32-5
1·1 基准齿形	32-5
1·2 齿轮模数 m 系列	32-5
2 标准圆柱齿轮传动的几何计算	32-6
2·1 外啮合标准圆柱齿轮传动	32-6
2·2 齿轮与齿条传动	32-8
2·3 螺旋齿轮传动	32-9
2·4 内啮合标准圆柱齿轮传动	32-9
2·5 圆柱齿轮传动几何尺寸计算附图及附表	32-13
3 变位齿轮传动的几何计算	32-23
3·1 变位齿轮传动概述	32-23
3·2 变位系数的选择	32-25
3·3 外啮合变位圆柱齿轮传动几何尺寸计算及举例	32-29
3·4 内啮合变位齿轮传动	32-29
3·5 内啮合变位圆柱齿轮传动几何尺寸计算及举例	32-36
4 渐开线圆柱齿轮传动的强度计算	32-45
4·1 轮齿的主要破坏形式与强度计算	

的出发点

4·2 圆柱齿轮强度设计的原则和基本参数的选择	32-46
4·3 圆柱齿轮传动的作用力计算	32-47
4·4 主要尺寸的初步确定	32-48
4·5 齿面接触强度的校核计算	32-53
4·6 齿根弯曲强度的校核计算	32-73
4·7 齿面胶合强度的校核计算	32-90
4·8 开式圆柱齿轮传动承载能力的计算特点	32-97
4·9 齿轮材料的选择	32-97
5 圆柱齿轮结构	32-100
6 设计计算举例	32-106
7 提高渐开线圆柱齿轮传动承载能力的途径	32-113
8 变位齿轮的 y_z 、 x_z 、 Δy_z 和啮合角 α' ($\alpha = 20^\circ$)、渐开线函数表 $\text{inv}\alpha = \text{tg}\alpha - \alpha$	32-113
9 渐开线圆柱齿轮精度制	32-127
9·1 齿轮加工误差及齿轮副安装误差的定义和代号	32-127
9·2 精度等级	32-131
9·3 齿轮副的侧隙	32-131
9·4 齿面光洁度	32-132
9·5 齿轮公差与检验	32-132
9·6 齿轮精度等级的标注	32-133
9·7 各检验项目的公差数值表	32-134
第3章 圆弧圆柱齿轮传动	
1 圆弧圆柱齿轮传动的基本原理和特点	32-141
1·1 基本原理	32-141
1·2 特点	32-141

目 录

2 滚刀法面齿形	32-142	基本参数的选择	32-190	
3 圆弧齿轮几何计算	32-143	4·1 分度圆直径的初步确定	32-190	
3·1 几何尺寸计算	32-143	4·2 齿轮其他参数的选择	32-192	
3·2 测量尺寸计算	32-144	5 曲线锥齿轮和双曲面齿轮的 几何计算	32-194	
4 圆弧圆柱齿轮传动强度计算	32-146	5·1 弧线锥齿轮的几何计算	32-194	
4·1 圆弧齿轮的失效形式	32-146	5·2 弧线双曲面齿轮的几何计算	32-198	
4·2 基本参数的选择	32-146	5·3 长幅外摆线锥齿轮的几何计算	32-205	
4·3 圆弧圆柱齿轮传动主要尺寸的 初步确定	32-147	6 格利森制锥齿轮的强度计算	32-214	
4·4 齿根弯曲强度的校核计算	32-147	6·1 弧线锥齿轮的受力分析	32-214	
4·5 齿面接触强度的校核计算	32-151	6·2 锥齿轮齿面接触强度计算	32-216	
4·6 设计计算举例	32-153	6·3 锥齿轮齿根弯曲强度计算	32-218	
5 圆弧齿轮传动公差	32-156	6·4 双曲面齿轮的强度计算特点	32-222	
5·1 适用范围及精度等级	32-156	6·5 弧线锥齿轮强度计算举例	32-225	
5·2 推荐的检验项目	32-156	7 圆锥齿轮的材料选择和精度 要求	32-226	
5·3 偏差、公差的数值	32-157	7·1 材料选择	32-226	
6 双圆弧齿轮传动	32-158	7·2 热处理技术要求	32-227	
6·1 双圆弧齿轮传动的特点	32-158	7·3 精度要求	32-227	
6·2 双圆弧齿轮的统一通用齿形	32-159	8 弧线锥齿轮及双曲面齿轮的结 构和零件工作图	32-230	
6·3 双圆弧齿轮的啮合特点	32-161	8·1 安装形式	32-230	
6·4 几何尺寸计算	32-162	8·2 弧线锥齿轮的结构	32-231	
第4章 圆锥齿轮及双曲面齿轮传动				
1 分类及特点	32-163	9 弧线锥齿轮及双曲面齿轮工作 图示例	32-232	
1·1 分类	32-163	第5章 蜗杆传动		
1·2 常用主要术语	32-163	1 圆柱蜗杆传动	32-237	
1·3 传动特点和用途	32-167	1·1 圆柱蜗杆传动的主要参数和几何 尺寸计算	32-237	
2 直齿圆锥齿轮传动的几何计算	32-167	1·2 普通圆柱蜗杆传动	32-240	
2·1 基准齿形	32-167	1·3 曲纹面圆柱蜗杆传动	32-245	
2·2 模数	32-168	1·4 圆柱蜗杆传动的滑动速度和效率 计算	32-250	
2·3 直齿圆锥齿轮的变位	32-168	1·5 圆柱蜗杆传动实现合理啮合部位 和制造“人工油池”的措施	32-251	
2·4 直齿圆锥齿轮传动的几何尺寸 计算	32-170	2 圆弧回转面蜗杆传动	32-253	
3 直齿圆锥齿轮传动的强度计算	32-174	2·1 弧面蜗杆传动基本参数和几何 计算	32-253	
3·1 受力分析	32-174	2·2 弧面蜗杆传动承载能力计算	32-253	
3·2 强度校核计算	32-174	2·3 直线弧面蜗杆传动	32-260	
3·3 设计计算	32-178			
3·4 设计计算举例	32-182			
3·5 直齿圆锥齿轮的结构和零件 工作图	32-188			
4 曲线锥齿轮及双曲面齿轮传动				

X 目 录

2·4 平面齿包络弧面蜗杆传动	32-261	2·2 几何计算	32-298
3 锥蜗杆传动	32-262	2·3 摆线轮齿廓曲线的曲率半径 和过切	32-298
3·1 锥蜗杆的特点	32-263	3 摆线针轮行星传动的设计计算	32-300
3·2 锥蜗杆和锥蜗轮的相对位置和 最佳旋转方向	32-263	3·1 主要构件的受力分析	32-300
4 蜗杆、蜗轮的结构和零件工作 图	32-264	3·2 强度计算	32-302

第6章 渐开线齿轮行星传动

1 分类和性能	32-266
2 主要参数的确定	32-271
2·1 齿轮齿数和行星轮数的确定	32-271
2·2 齿轮变位方法的选择	32-273
2·3 齿轮其他参数的选择	32-273
2·4 多级行星传动的传动比分配	32-274
3 行星传动的强度计算	32-274
3·1 行星传动中齿轮的失效形式	32-274
3·2 行星传动齿轮强度计算	32-274
4 结构设计	32-276
4·1 均载机构	32-276
4·2 行星轮	32-282
4·3 行星架	32-284
5 技术条件	32-285
5·1 齿轮精度	32-285
5·2 行星架精度	32-285
5·3 其他零件精度	32-285
5·4 对齿轮材料和热处理的要求	32-286
6 设计计算举例	32-286
6·1 传动比分配	32-286
6·2 高速级计算	32-286
7 少齿差行星齿轮传动	32-291
7·1 结构、原理	32-291
7·2 少齿差内齿轮副几何计算	32-292
7·3 零齿差内齿轮副	32-295
7·4 设计有关问题	32-295

第7章 摆线针轮行星传动

1 摆线针轮行星传动减速器结构	32-296
2 啮合原理和几何计算	32-297
2·1 摆线轮齿廓曲线	32-297

2·2 几何计算	32-298
2·3 摆线轮齿廓曲线的曲率半径 和过切	32-298
3 摆线针轮行星传动的设计计算	32-300
3·1 主要构件的受力分析	32-300
3·2 强度计算	32-302
3·3 参数选择	32-307
3·4 主要零件的材料和硬度	32-307
3·5 设计计算举例	32-307

第8章 谐波齿轮传动

1 基本原理及运动学计算	32-309
1·1 基本原理	32-309
1·2 谐波齿轮传动的运动学计算	32-310
2 谐波齿轮传动的设计计算	32-312
2·1 谐波齿轮传动啮合的几何计算	32-312
2·2 谐波齿轮传动的强度计算	32-312
3 谐波齿轮传动主要零件的材料 及结构设计	32-313
3·1 主要零件的材料	32-313
3·2 柔轮的结构设计	32-314
3·3 刚轮的结构设计	32-316
3·4 波发生器的结构设计	32-316
4 谐波齿轮传动的散热和润滑	32-318

第9章 减速器与增速器

1 减速器的分类	32-319
1·1 各类减速器的主要传动型式	32-319
1·2 各类减速器的主要性能比较和 适用范围	32-322
2 减速器的设计程序	32-323
3 减速器的结构	32-324
4 通用标准减速器	32-325
4·1 通用标准减速器的主要参数	32-325
4·2 标准减速器选用功率的计算	32-329
5 专用减速器	32-329
6 高速增速器	32-333
6·1 高速圆柱齿轮增速器的设计特点	32-333
6·2 高速圆弧圆柱齿轮增速器系列	32-334
参考文献	32-335

第33篇 带、链、摩擦与螺旋传动

第1章 带 传 动

1 带和带传动的形式	33-1	3·6 链轮公差	33-45
2 三角带传动	33-6	3·7 链轮的技术要求	33-46
2·1 三角胶带规格	33-6	3·8 链轮材料和齿面硬度	33-46
2·2 三角胶带传动的设计计算	33-7	3·9 链轮结构	33-46
2·3 带轮	33-11	4 链传动的布置、张紧和润滑	33-47
2·4 设计计算实例	33-15	4·1 传动的布置	33-47
3 平型带传动	33-16	4·2 传动的张紧	33-48
3·1 规格	33-16	4·3 传动的润滑	33-50
3·2 传动胶带的设计计算	33-17	5 齿形传动链（简称齿形链或无声链）	33-51
3·3 带轮	33-20	5·1 齿形链的啮合形式	33-51
4 高速带传动	33-20	5·2 外侧啮合齿形链（JB 1839-76）的结构和规格	33-51
4·1 规格	33-20	5·3 齿形链传动的设计计算	33-54
4·2 高速带传动的设计计算	33-21	6 齿形链链轮	33-55
4·3 带轮	33-22	6·1 链轮齿形（JB 1840-76）	33-55
5 同步齿形带传动（简称同步带传动）	33-23	6·2 链轮主要尺寸（JB 1840-76）	33-56
5·1 规格	33-23	6·3 链轮公差	33-57
5·2 同步带传动的设计计算	33-24	7 链轮的端面齿形	33-59
5·3 带轮	33-26	7·1 滚子链链轮端面齿形（GB 1244-76）	33-59
6 多楔带传动	33-28	7·2 齿形链链轮端面齿形（JB 1840-76）	33-60
7 塔轮传动	33-30	7·3 齿形链链轮成形铣刀	33-61
8 多从动轮带传动	33-30		
9 带传动的张紧	33-32		
9·1 张紧方法	33-32		
9·2 预紧力的控制	33-33		

第2章 链 传 动

1 链条的种类、特点和应用	33-34	1 概述	33-63
2 套筒滚子传动链（简称滚子链）	33-36	1·1 传动原理	33-63
2·1 链的结构和规格	33-36	1·2 特点	33-63
2·2 滚子链传动的设计计算	33-36	1·3 应用	33-71
3 滚子链链轮	33-42	1·4 分类	33-71
3·1 链轮和链条的啮合特性	33-42	1·5 机械特性	33-71
3·2 对链轮齿形的基本要求	33-42	2 设计基础	33-71
3·3 链轮齿形（GB 1244-76）	33-43	2·1 失效形式、设计原则及公式	33-71
3·4 链轮的其他齿形	33-44	2·2 压紧力Q	33-72
3·5 链轮主要尺寸（GB 1244-76）	33-45	2·3 设计注意事项	33-73
		2·4 材料、许用应力、摩擦系数	33-73
		3 加压装置及其设计	33-73
		3·1 分类	33-73

II 目录

3·2 自动加压装置的原理与设计	33-74	3·2 结构形式	33-108
4 机械无级变速与摩擦轮传动的 结构与设计	33-78	3·3 滚动螺旋副的承载能力	33-111
4·1 定传动比摩擦轮传动的结构与设计	33-78	3·4 滚动螺旋副主要尺寸参数的选择	33-112
4·2 刚性摩擦式无级变速器	33-78	3·5 主要几何尺寸	33-116
4·3 挠带式无级变速器	33-92	3·6 预紧	33-116
4·4 脉动无级变速器	33-99	3·7 材料和热处理	33-117
第4章 螺旋传动			
1 螺旋传动的种类	33-103	3·8 精度	33-117
2 滑动螺旋传动	33-104	3·9 设计中应注意的问题	33-117
2·1 滑动螺旋副的设计	33-104	4 静压螺旋传动	33-118
2·2 材料选择和许用应力	33-108	4·1 工作原理	33-118
2·3 精度	33-108	4·2 静压螺旋传动的计算	33-118
3 滚动螺旋传动	33-108	4·3 设计中的几个问题	33-119
3·1 工作原理	33-108	附表 1 $\cos\tau$ 、 α 、 β 、 $\alpha\beta$ 的数值	33-119
		附表 2 滚动螺旋副螺杆和螺母的 螺距偏差	33-120
		参考文献	33-121

第34篇 液压传动

常用符号

第1章 概述

1 液压传动系统的特点和分类	34-1
2 常用基础标准	34-1
3 液压油	34-4
3·1 液压油的分类	34-4
3·2 液压油的粘度和粘温特性	34-4
3·3 液压油的选用	34-5
4 基础知识	34-5
4·1 液流的压力损失	34-5
4·2 小孔和缝隙中的流动	34-5
4·3 几个特殊问题	34-7
5 液压系统中常见的不利现象	34-8

第2章 液压泵与液压马达

1 分类、变量方式和参数计算	34-10
1·1 液压泵与液压马达的分类和 技术性能	34-10
1·2 液压泵与液压马达的变量方式	34-10
1·3 常用计算公式	34-12
2 齿轮泵与齿轮马达	34-13

2·1 外啮合齿轮泵	34-13
2·2 内啮合齿轮泵	34-14
2·3 齿轮马达	34-15
3 叶片泵与叶片马达	34-16
3·1 单作用叶片泵	34-16
3·2 双作用叶片泵	34-19
3·3 高压叶片泵	34-19
3·4 叶片马达	34-20
4 螺杆泵	34-20
5 柱塞泵与柱塞马达	34-21
5·1 阀配流式柱塞泵	34-22
5·2 径向柱塞泵	34-22
5·3 轴向柱塞泵和马达	34-23
6 钢球泵与钢球马达	34-25
6·1 径向钢球泵与钢球马达	34-25
6·2 轴向钢球马达	34-25
7 低速大扭矩液压马达	34-25
7·1 径向柱塞式大扭矩液压马达	34-27
7·2 轴向柱塞式大扭矩液压马达	34-30

第3章 液压缸

1 液压缸的分类及安装方式	34-32
2 液压缸的设计与计算	34-35

目 录 X

2·1 设计步骤	34-35	4 卸载回路	34-66
2·2 结构设计	34-35	5 平衡与闭锁回路	34-67
2·3 缓冲装置及其设计	34-36	6 调速回路	34-67
3 几种液压缸的基本参数和结构	34-38	7 速度变换回路	34-69
3·1 工程机械用液压缸	34-38	8 制动回路	34-70
3·2 自卸汽车用液压缸	34-39	9 缓冲回路	34-71
3·3 摆动缸	34-39	10 换向回路	34-71

第4章 液压控制阀

1 压力控制阀	34-41
1·1 结构、工作原理及应用	34-41
1·2 主要性能分析	34-43
2 流量控制阀	34-44
2·1 结构、工作原理及应用	34-44
2·2 主要性能分析	34-46
3 方向控制阀	34-49
4 比例阀	34-53

第5章 液压辅件

1 滤油器	34-54
1·1 分类与特点	34-54
1·2 堵塞指示装置	34-54
1·3 滤油器的使用	34-54
2 油箱及冷却器	34-55
2·1 油箱	34-55
2·2 冷却器	34-56
3 蓄能器	34-57
4 密封件	34-59
4·1 密封件的种类与结构形式	34-59
4·2 O形密封圈	34-60
4·3 常用塑料密封件材料	34-61
5 管道和管接头	34-62
5·1 管道	34-62
5·2 管接头	34-63
6 压力继电器	34-64

第6章 基本回路

1 调压回路	34-65
2 减压回路	34-65
3 增压回路	34-66

第7章 液压传动系统的设计与计算

1 工况分析	34-73
2 液压系统方案的拟定	34-74
2·1 系统压力	34-74
2·2 主回路	34-74
2·3 系统设计中的其他问题	34-80
3 液压系统的基本计算	34-81
3·1 计算液压缸尺寸或液压马达排量	34-81
3·2 计算液压执行器所需流量	34-83
3·3 作出液压执行器工况图	34-83
3·4 选定液压泵的规格	34-84
3·5 确定驱动泵的电机功率	34-84
3·6 选择控制阀	34-85
3·7 确定管道尺寸	34-85
3·8 油箱容量	34-86
4 液压系统的验算	34-86
4·1 管路压力损失的验算	34-86
4·2 发热温升的验算	34-88
4·3 液压冲击的验算	34-89
5 绘制液压系统图和装配图	34-90
5·1 液压系统图	34-90
5·2 装配图	34-90
6 液压系统设计计算举例	34-90
6·1 确定外负载，计算缸的尺寸	34-90
6·2 拟定系统方案，作缸的工况图	34-91
6·3 选定液压元件规格，计算驱动功率	34-93
6·4 确定管道尺寸	34-93
6·5 确定油箱容量	34-94
6·6 液压系统发热和温升的验算	34-94

XIV 目 录

第8章 以速度变换为主的系统—— 组合机床液压传动系统

1 工况特点及对液压系统的要求	34-95
1.1 进给运动的工作循环及参数	34-95
1.2 辅助运动的工况特点及要求	34-95
1.3 液压系统主要参数的选定	34-95
2 设计要点	34-96
2.1 动力源的选择	34-96
2.2 调速方案的分析	34-96
2.3 换向阀的选择	34-97
2.4 快进转工进的控制方法	34-98
2.5 行程终点的控制方法	34-98
2.6 消除运动部件冲击现象的措施	34-98
2.7 辅助动作的液压系统设计要点	34-99
2.8 多路系统的复合	34-99
2.9 测压点的布置	34-100
3 典型系统实例	34-100
4 组合机床液压传动装置的通用化	34-104
4.1 单元通油板	34-106
4.2 通用集成块组	34-107
4.3 叠合式元件	34-107

第9章 快速平稳往复系统—— 磨床工作台液压传动系统

1 磨床工作台对液压系统的要求	34-108
2 系统设计要点	34-108
2.1 系统参数	34-108
2.2 工作台的往复运动	34-108
2.3 工作台的换向与制动	34-108
2.4 工作台的调速	34-111
2.5 液压系统的温升	34-112
2.6 工作台抖动	34-112
3 磨床系统实例	34-112
3.1 320×1000型万能外圆磨床 液压系统	34-112
3.2 320×700型卧轴矩台精密平面磨床 液压系统	34-114

第10章 泵、马达组合的传动系统 (静液传动系统)

1 设计要点	34-115
1.1 泵、马达组合方式的选择	34-115
1.2 系统压力和元件选用	34-117
1.3 制动和缓冲	34-117
1.4 平衡方式的选择	34-118
1.5 浮动和自由轮工况	34-118
1.6 闭式回路的补油和冷却	34-119
1.7 液压-机械分流传动	34-120
2 系统实例	34-120
2.1 80马力内燃小机车液压系统	34-120
2.2 石油钻机绞车和转盘的液压系统	34-121
2.3 3吨船用起货机的液压系统	34-122

第11章 同步系统

1 同步系统的原理、特点及应用	34-123
2 系统实例	34-127
2.1 剪板机液压同步系统	34-127
2.2 高炉料钟液压启闭同步系统	34-127
2.3 折板机液压同步系统	34-128

第12章 以压力变换为主的系统—— 液压机传动系统

1 工况及主机要求	34-129
1.1 主机动作要求	34-129
1.2 负载类型	34-129
1.3 主要技术参数	34-130
2 设计要点	34-130
2.1 系统压力的选择	34-130
2.2 主泵类型的选择	34-130
2.3 液压机常用回路	34-131
3 系统实例	34-140
3.1 100吨单柱校正压装机	34-140
3.2 1000吨冷挤压机	34-140
3.3 250吨粉末制品液压机	34-140
3.4 450吨双动薄板冲压机	34-141

第13章 多路复合系统—— 单斗挖掘机液压传动系统

1 工况特点及对液压系统的要求	34-143
-----------------	--------

目 录 XV

1·1 主机工作过程	34-143	6·4 电液伺服系统的稳定性	34-169
1·2 对液压系统的要求	34-143	7 伺服系统的稳态误差	34-171
2 设计要点	34-143	7·1 稳态误差的计算	34-171
2·1 系统工作压力	34-143	7·2 影响稳态误差的其他因素	34-171
2·2 主泵类型及回路数量	34-144	8 伺服系统的过渡过程品质	34-172
2·3 变量方式	34-144	8·1 过渡过程品质指标	34-172
2·4 液压马达的型式	34-145	8·2 二阶系统的过渡过程	34-172
2·5 回路组合方式	34-146	8·3 闭环对数频率特性的品质指标	34-173
2·6 合流方式	34-146	8·4 开环对数频率特性与系统品质的 关系	34-173
2·7 关于系统发热问题	34-147	9 伺服系统的校正	34-173
3 系统实例	34-147		
3·1 双泵双回路定量系统	34-147		
3·2 双泵双回路全功率变量系统	34-147		

第14章 液压伺服系统的设计与分析

1 液压伺服系统的组成及分类	34-151
1·1 组成	34-151
1·2 分类	34-152
2 液压伺服系统的设计	34-153
2·1 选择执行元件	34-153
2·2 负载特性及选择伺服阀或变量泵	34-154
2·3 选择传感器	34-155
3 伺服系统的动态特性及其表示 方法	34-155
3·1 运动方程和过渡函数	34-155
3·2 传递函数	34-156
3·3 频率特性	34-157
3·4 对数频率特性	34-157
4 典型环节及其组合	34-158
4·1 典型环节及其动态特性	34-158
4·2 动态结构图及其等效变换	34-162
4·3 伺服系统的动态结构图及传递 函数	34-164
5 液压伺服系统的传递函数	34-164
5·1 电液伺服阀的传递函数	34-164
5·2 液压执行元件及负载的传递函数	34-165
5·3 电液伺服系统的传递函数	34-167
6 伺服系统的稳定性	34-168
6·1 霍维茨判据	34-168
6·2 对数频率特性稳定判据	34-168
6·3 稳定储备	34-169

第15章 伺服阀及液压放大器

1 伺服阀的分类	34-175
1·1 滑阀、喷嘴挡板阀和射流管阀	34-175
1·2 电液伺服阀	34-179
1·3 伺服阀的基本特性	34-180
2 喷嘴挡板式电液伺服阀实例	34-181
2·1 工作原理	34-181
2·2 规格性能及特性	34-181
3 滑阀式电液伺服阀实例	34-182
3·1 工作原理	34-182
3·2 规格性能及特性	34-183
4 射流管式气液伺服阀实例	34-184
4·1 结构及工作原理	34-184
4·2 特点及应用	34-184
4·3 性能参数	34-184
4·4 动态结构图及传递函数	34-185
5 力放大器和扭矩放大器	34-185
5·1 力放大器	34-185
5·2 扭矩放大器	34-186

第16章 液压伺服系统实例

1 带材跑偏控制系统（位置控制 系统）	34-187
1·1 主机参数及对控制系统的 要求	34-187
1·2 气液伺服系统的设计	34-187
1·3 气液伺服系统的传递函数及品质 分析	34-189
1·4 电液伺服跑偏控制系统	34-190
2 转台跟踪电液伺服系统	

XVI 目 录

(角位移控制系统)	34-191
2·1 技术参数及要求	34-191
2·2 系统类型的选择及系统图的确定	34-192
2·3 泵控马达油路的计算	34-192
2·4 变量机构位置伺服系统计算	34-193
2·5 自整角机组合	34-194
2·6 稳定性	34-194
2·7 稳态误差	34-194
2·8 提高稳态精度的措施	34-195
参考文献	34-195

第35篇 液力传动

常用符号

第1章 概 述

1 液力传动的基本元件及装置	35-1
1·1 液力传动元件的分类	35-1
1·2 液力传动装置	35-2
2 液力传动的特点	35-3
3 液力元件的工作原理	35-3
3·1 叶轮	35-3
3·2 液体在叶轮中的运动及动量矩方程	35-4
3·3 液力变矩器的工作原理	35-6
3·4 液力偶合器的工作原理	35-8
4 液力变矩器和液力偶合器的特性	35-11
4·1 特性参数	35-11
4·2 特性曲线	35-12
5 工作液体	35-14
5·1 液力传动用油的基本要求	35-14
5·2 液力传动常用油的种类	35-14

第2章 液力变矩器

1 液力变矩器的分类	35-16
1·1 按转向分类	35-16
1·2 按调节分类	35-17
1·3 液力变矩器的闭锁	35-20
2 液力变矩器的结构	35-20
2·1 YJ 375型液力变矩器	35-20
2·2 YB 355-2型液力变矩器	35-20
2·3 BSYB 660型液力变矩器	35-22
2·4 FW 410型液力变矩器	35-22
2·5 LB 46型液力变矩器	35-22
3 液力变矩器与动力机的匹配	35-22
3·1 液力变矩器与动力机的共同工作和 动力性能计算	35-22
3·2 液力变矩器与动力机的匹配	35-29
3·3 液力变矩器与动力机匹配示例	35-31

4 液力变矩器的设计	35-32
4·1 液力变矩器的相似设计	35-32
4·2 液力变矩器的选择及模型	35-34
4·3 几何参数对液力变矩器性能的 影响	35-43
4·4 结构设计要点及工艺因素对变 矩器性能的影响	35-50
5 液力变矩器的辅助系统	35-52
5·1 两种常见的辅助系统	35-52
5·2 辅助系统某些设计参数的确定 原则	35-52
6 液力变矩器的试验	35-53
6·1 试验目的及项目	35-53
6·2 静态特性试验装置与测量仪器	35-54
6·3 静态特性试验的项目、方法与 条件	35-56
6·4 试验结果的处理	35-58

第3章 液力偶合器

1 液力偶合器的分类	35-59
1·1 普通型液力偶合器	35-59
1·2 限矩型液力偶合器	35-59
1·3 调速型液力偶合器	35-61
1·4 液力制动器	35-62
1·5 叶片的倾斜方向	35-62
1·6 循环圆的数量	35-63
2 液力偶合器的结构	35-63
2·1 调速型液力偶合器	35-63
2·2 限矩型液力偶合器	35-64
2·3 普通型液力偶合器	35-66
2·4 液力制动器的结构	35-67
3 液力偶合器与动力机的匹配	35-67
3·1 共同工作范围及输出特性曲线的 绘制	35-69
3·2 与电动机共同工作的分析	35-70