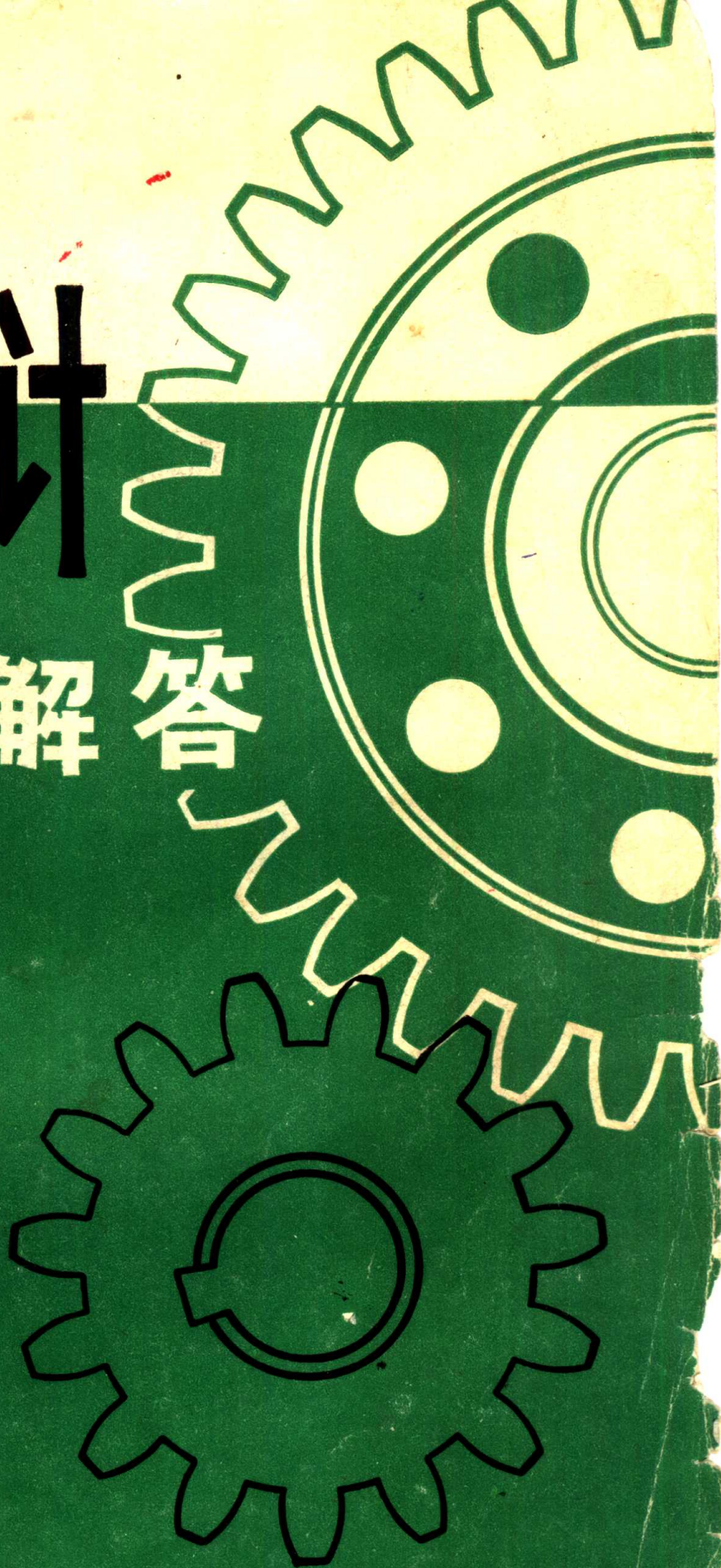


# 机械设计

## 习题解答



陕西科学技术出版社

# 机 械 设 计

## 习 题 解 答

西北工业大学机械原理  
及机械零件教研室编

陕西科学技术出版社

# 机械原理习题解答

西北工业大学机械原理及机械零件教研室编

陕西科学技术出版社出版

(西安北大街131号)

陕西省新华书店发行西北工业大学印刷厂印刷

开本 787×1092 1/16 印张 6.75 字数 157 000

1981年8月第1版 1981年8月第1次印刷

印数 1—17,000

统一书号: 15202·42 定价: 0.74元

## 编 者 的 话

为了与《机械设计》教材配套，我们汇编了《机械设计习题解答》一书。现将与本书有关的问题作如下说明：

1. 本习题解答系根据我们编写的《机械设计》试用教材（人民教育出版社，1979）中所编列的习题进行解答的。因此本习题解答必须与《机械设计》教材配合使用。凡是教材中已有的插图，就直接引用该图号，本习题解答中不再重复；解答时所引用的公式及符号的意义，一般也不再加以说明。

2. 由于机械设计本身的特点，有些问题因为所选材料或热处理方法的不同、使用条件或要求的安全程度等不同，显然会得出很多不同的答案。故对这类习题的解答，只能作为解答之一而仅供参考。

3. 本习题解答主要供教师参考。对于业余自学的同志或在校的学生希在独立解题完毕后，再与本书给出的解答对照进行研究，以便巩固和提高所学基本知识。

4. 本习题解图号编排原则如下：凡教材中有题图的，在习题解中的图号就用分图号接着往下编，例如图 2—17a，凡教材中没有题图的，在习题解中的图号就用题号表示，例如题 5—4。

5. 由于时间仓促，误漏之处，在所难免，深盼有关院校师生和其他使用本习题解答的同志予以指正。

西北工业大学机械原理及机械零件教研室

1981年3月

# 目 录

|           |                  |        |   |
|-----------|------------------|--------|---|
| 第 二 章     | 机构的组成及其具有确定运动的条件 | ( 1 )  | ✓ |
| 第 三 章     | 机器中的摩擦和机械效率      | ( 3 )  | ✓ |
| 第 五 章     | 机械零件的强度计算        | ( 6 )  |   |
| 第 六 章     | 平面连杆机构           | ( 11 ) | ✓ |
| 第 七 章     | 凸轮机构             | ( 20 ) | ✓ |
| 第 八 章     | 圆柱齿轮传动           | ( 29 ) | ✓ |
| 第 九 章     | 圆锥齿轮传动           | ( 43 ) |   |
| 第 十 章     | 蜗杆传动             | ( 51 ) |   |
| 第 十 一 章   | 轮系               | ( 55 ) | ✓ |
| 第 十 二 章   | 皮带传动             | ( 59 ) |   |
| 第 十 三 章   | 摩擦轮传动及机械无级变速器    | ( 62 ) |   |
| 第 十 四 章   | 链传动              | ( 64 ) |   |
| 第 十 七 章   | 联接               | ( 66 ) |   |
| 第 十 八 章   | 滑动轴承             | ( 74 ) |   |
| 第 十 九 章   | 滚动轴承             | ( 78 ) |   |
| 第 二 十 章   | 联轴器和离合器          | ( 82 ) |   |
| 第 二 十 一 章 | 轴                | ( 83 ) |   |
| 第 二 十 二 章 | 弹簧               | ( 92 ) |   |
| 第 二 十 三 章 | 外力作用下机器的运动       | ( 96 ) | ✓ |
| 第 二 十 四 章 | 机械的平衡            | ( 99 ) | ✓ |

## 第二章 机构的组成及其具有确定运动的条件

2—1 图 2—16 所示为一简易冲床。设计者的思路是：动力由齿轮 1 输入，使轴 A 连续回转；而固装在轴 A 上的凸轮 2 与杠杆 3 组成的凸轮机构将使冲头 4 上下运动以达到冲压的目的。试绘出其机构运动简图，分析其运动是否确定，并提出修改措施。

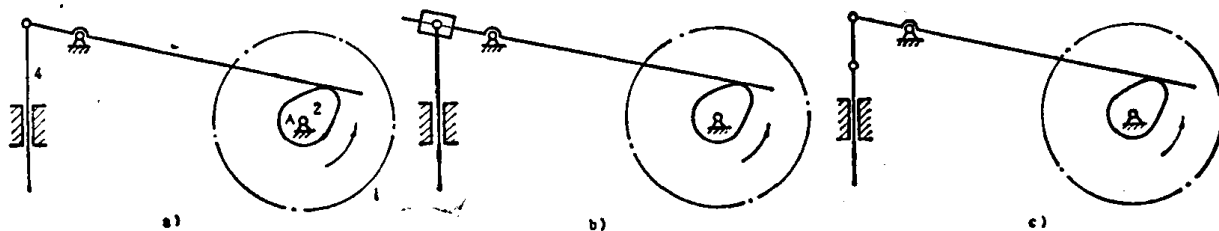


图 2—16

【解】 此简易冲床系由原动件齿轮 1 和凸轮 2、杠杆 3、执行构件冲头 4 和机架所组成。凸轮 2 与机架构成回转副，凸轮 2 与杠杆 3 构成凸轮高副，杠杆 3 还分别与机架和冲头 4 构成回转副，冲头 4 则与机架构成移动副。选定投影面和比例尺，绘出其机构运动简图，如图 2—16a 所示。

根据此运动简图，由式 (2—1) 知其自由度数为：

$$W = 3n - 2P_l - P_h = 3 \times 3 - 2 \times 4 - 1 = 0$$

可见此简易冲床根本不能运动。为了使其具有确定的运动，可将设计方案修改如图 2—16b 或 c 所示。

2—2 图 2—17 所示，为一加热炉的工件运送机。试绘制其机构运动简图，并计算其自由度。

【解】 根据绘制机构运动简图的步骤，经过分析后，可绘出其机构运动简图如图 2—17a

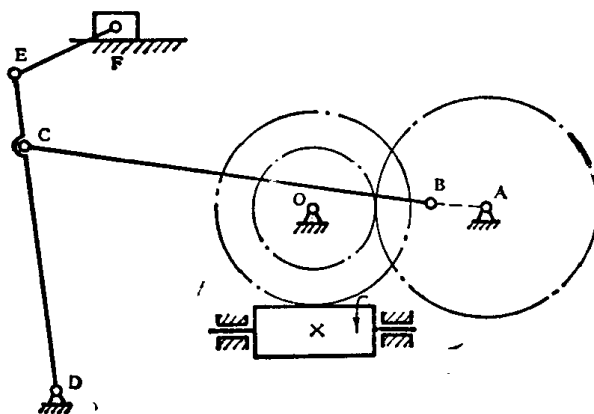


图 2—17a

所示。

而根据此机构运动简图，由式(2-1)知其自由度数为

$$W = 3n - 2P_l - P_h = 3 \times 7 - 2 \times 9 - 2 = 1$$

**2-3** 图 2-18 所示，亦为一简易冲床。试绘制其机构运动简图，并计算其自由度。

**【解】** 根据绘制机构运动简图的步骤，经过分析可绘出其机构运动简图，如图 2-18a 所示。

而根据此机构运动简图，由式(2-1)知其自由度数为

$$W = 3n - 2P_l - P_h = 3 \times 5 - 2 \times 7 = 1$$

**2-4** 图 2-19 所示，为一椭圆规的机构运动简图，其各构件的尺寸关系为  $AB = BC = BD$ 。试求此机构的自由度。

**【解】** 根据题给尺寸关系，在此机构中  $AB$  上  $B$  点的轨迹和  $CD$  上  $B$  点的轨迹相重合（均为以  $A$  为圆心，以  $AB$  为半径的圆），故  $AB$  杆和  $A$ 、 $B$  两个运动副所提供的约束为虚约束。所以，在计算机构的自由度时，应将  $AB$  杆及其引入的运动副  $A$  及  $B$  除去不计，于是得此机构的自由度数为

$$W = 3n - 2P_l - P_h = 3 \times 3 - 2 \times 4 = 1$$

**2-5** 图 2-20 所示，为一装订机的机构运动简图。当构件 1 回转时，由于凸轮槽的作用，使构件 2 得到上下往复运动，先将钢丝 3 切断，并压成  $\cap$  形，然后垫铁 4 退出。而冲头 5 下压，从而完成装订工作，试计算此机构的自由度。

**【解】** 由式(2-1)知其自由度数为：

$$W = 3n - 2P_l - P_h = 3 \times 5 - 2 \times 6 - 1 = 2$$

除去凸轮槽中滚子绕其自身轴线回转的局部自由度，得此机构的实际自由度数为 1。

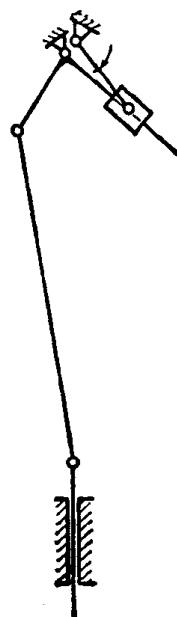


图 2-18a

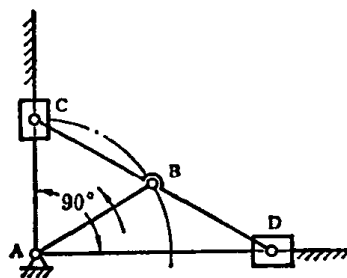


图 2-19a

### 第三章 机器中的摩擦和机械效率

**3—1** 一重量为  $G = 10 \text{ N}$  的滑块，在力  $P$  作用下沿斜面等速向上运动（图 3—18a），若已知  $\alpha = \beta = 15^\circ$ ，移动副间摩擦系数  $f = 0.1$ ，试求该斜面机构的机械效率。

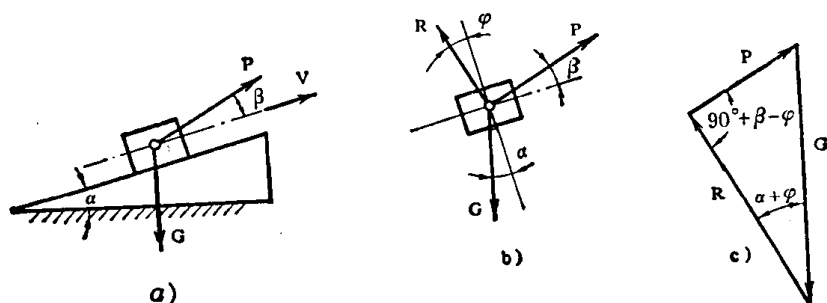


图 3—18

**【解】** 取滑块为分离体作受力分析（图 3—18b），图中  $R$  为斜面给滑块的总反作用力，滑块在  $P$ 、 $G$ 、 $R$  三力作用下平衡，故  $P + G + R = 0$ ，该三力应构成一力封闭三角形，如图 3—18c 所示，并由图可得：

$$P = G \frac{\sin(\alpha + \varphi)}{\cos(\beta - \varphi)}$$

式中  $\varphi$  为摩擦角，其值为：

$$\varphi = \arctg f = \arctg 0.1 \approx 5^\circ 42'$$

又当不考虑摩擦时得

$$P_0 = G \frac{\sin \alpha}{\cos \beta}$$

于是得此斜面机构的机械效率为：

$$\eta = \frac{P_0}{P} = \frac{\sin \alpha \cdot \cos(\beta - \varphi)}{\cos \beta \cdot \sin(\alpha + \varphi)} = \frac{\sin 15^\circ \cdot \cos(15^\circ - 5^\circ 42')}{\cos 15^\circ \cdot \sin(15^\circ + 5^\circ 42')} = 74.8\%$$

**3—2** 在图 3—19 所示蒸汽机的十字头机构中，若已知蒸汽的总压力  $P = 100 \text{ N}$ ，移动副中的摩擦系数  $f = 0.1$ ，连杆的瞬时倾角  $\alpha = 20^\circ$ ，设不计回转副中的摩擦，试求机构在此位置时连杆所受的压力  $Q$  和该机构的机械效率。

**【解】** 取十字头为分离体（图 3—19a）并作其力封闭三角形如图 3—19b 所示，其中摩擦角  $\varphi = \arctg f = \arctg 0.1 = 5^\circ 42'$ 。

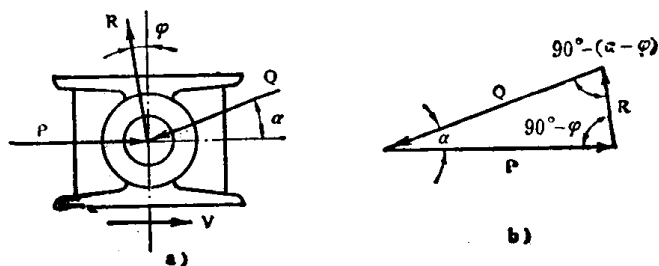


图 3—19

而由该力三角形可得连杆所受的压力:

$$Q = P \frac{\cos \varphi}{\cos(\alpha - \varphi)} = 100 \frac{\cos 5^\circ 42'}{\cos 14^\circ 18'} = 103 \text{ N}$$

又该机构的效率为:

$$\eta = P_0 / P$$

而

$$P = Q \frac{\cos(\alpha - \varphi)}{\cos \varphi}$$

$$P_0 = Q \cos \alpha$$

故得十字头机构的机械效率为:

$$\eta = \frac{\cos \alpha \cdot \cos \varphi}{\cos(\alpha - \varphi)} = \frac{\cos 20^\circ \cdot \cos 5^\circ 42'}{\cos(20^\circ - 5^\circ 42')} = 96.5\%$$

**3—3** 如图 3—20 所示为一偏心夹具, 1 为夹具体, 2 为工件, 3 为偏心盘。如已知各部分的尺寸  $D$ 、 $d$ 、 $e$ 、 $l$  及角  $\alpha$  和运动副中的摩擦系数  $f$ , 试求此夹具的自锁条件 (即当作用在手柄上的力  $P$  去掉后, 夹具不致自行松脱的条件)。

【解】 如图 3—20a 所示, 作出工件 2 对偏心盘 3 的总反力  $R_{23}$  及偏心盘 3 与其转轴间的摩擦圆 (摩擦圆的半径  $\rho = f \cdot d/2$ ), 则欲使此夹具自锁,  $R_{23}$  应通过该摩擦圆。而为此, 如图所示, 须使

$$S_1 \geq S - \rho \quad (1)$$

又如图所示, 由  $\triangle AOE$  应用正弦定律可求得:

$$S = \frac{e}{\cos \varphi} \sin \alpha$$

$$S_2 = \frac{e}{\cos \varphi} \cos(\alpha - \varphi)$$

而由  $\triangle BEF$  可求得:

$$S_1 = \left( \frac{D}{2} + S_2 \right) \sin \varphi$$

将  $S_2$  代入并化简后得:

$$S_1 = \frac{D}{2} \sin \varphi + ef \cos(\alpha - \varphi)$$

最后, 将  $S_1$ 、 $S$  及  $\rho$  的值代入式 (1) 并化简后得此偏心夹具的自锁条件为:

$$e \leq \frac{\sin \varphi (D \cos \varphi + d)}{2[\sin \alpha - f \cos(\alpha - \varphi) \cos \varphi]}$$

与手柄长度  $l$  无关。

**3—4** 图 3—21 所示为焊接用的楔形夹具。利用这个夹具, 把两块要焊接的工件 1 及 1' 预先夹妥, 以便焊接。图中 2 为夹具体, 3 为楔块。如已知各接触面间的摩擦系数均为  $f$ , 试确定此夹具的自锁条件 (即当夹紧后, 楔块 3 不会自动松脱出来

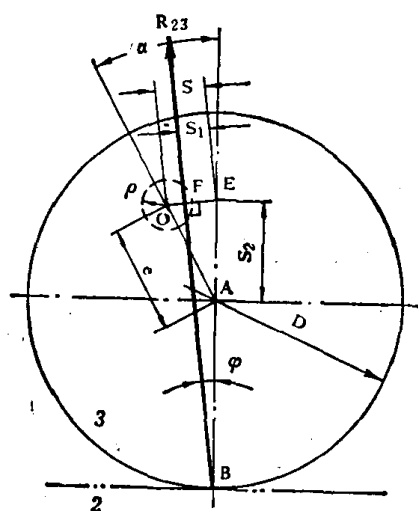


图 3—20a

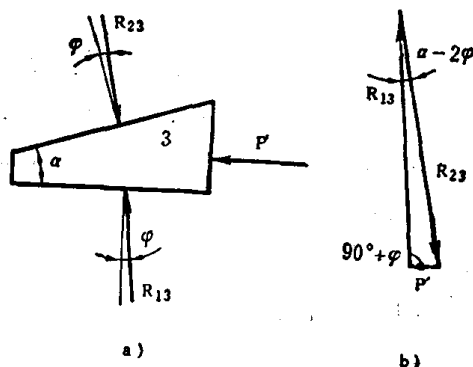


图 3—21

的条件)。

【解】 如图 3—21a 所示, 取楔块 3 为分离体, 并作出其所受的总反力  $R_{13}$ 、 $R_{23}$  及支持力  $P'$ 。其中  $R_{13}$ 、 $R_{23}$  分别为工件 1 (和 1') 及夹具体 2 作用于楔块 3 上的总反力。

根据力平衡的条件, 力  $R_{13}$ 、 $R_{23}$  及  $P'$  将构成一力封闭三角形, 如图 3—21b 所示。确定出此力三角形的各个顶角后, 则根据正弦定律得:

$$\frac{P'}{\sin(\alpha - 2\varphi)} = \frac{R_{23}}{\cos\varphi}$$

或

$$R_{23} = P' \frac{\cos\varphi}{\sin(\alpha - 2\varphi)}$$

式中  $\alpha$  为楔块 3 的楔角。

令上式中的  $\varphi = 0$ , 则得

$$(R_{23})_0 = \frac{P'}{\sin\alpha}$$

于是得此机构反行程的机械效率为:

$$\eta' = \frac{(R_{23})_0}{R_{23}} = \frac{\sin(\alpha - 2\varphi)}{\cos\varphi \sin\alpha}$$

再令  $\eta' \leq 0$ , 即可求得此机构的自锁条件为:

$$\alpha \leq 2\varphi$$

3—5 图 3—22 所示为一皮带运输机。由电动机 1 经过皮带传动及一个两级齿轮减速器带动运输带 8。设已知运输带 8 所须的曳引力  $P = 5500\text{N}$ , 运输带的运送速度  $v = 1.2\text{m/s}$ , 皮带传动 (包括其轴承) 的效率  $\eta_1 = 0.95$ , 每对齿轮 (包括其轴承) 的效率  $\eta_2 = 0.97$ , 运输带的机械效率  $\eta_3 = 0.92$ , 试求该传动系统的总效率  $\eta$  及电动机所需的功率  $N(\text{kW})$ 。

【解】

$$\eta = \eta_1 \cdot \eta_2^2 \cdot \eta_3 = 0.95 \times (0.97)^2 \times 0.92$$
$$= 0.82 = 82\%$$

$$N = \frac{P \cdot v}{\eta} = \frac{5500 \times 1.2}{0.82} = 8048.8\text{N} \cdot \text{m/s} \approx 8.05\text{kW}$$

## 第五章 机械零件的强度计算

5—1 一机械零件所受应力状态为:  $\sigma_1 = 14 \text{ kN/cm}^2$ ;  $\sigma_2 = -10.5 \text{ kN/cm}^2$ ;  $\sigma_3 = 0$ 。若材料的屈服极限  $\sigma_s = 42 \text{ kN/cm}^2$ , 试按 a) 最大主应力理论; b) 最大剪应力理论; c) 最大形变能理论分别求出零件的计算安全系数  $n_{ca}$ 。

【解】 据表 5—1 中式 (5—1a), (5—2a) 及 (5—3a) 求计算应力  $\sigma_{ca}$ , 然后求出安全系数。现材料为塑性材料 (有不算高的屈服极限), 故原则上不适于采用最大主应力理论, 因而在此予以计算, 只是进行比较而已。

1. 据最大主应力理论 (第一强度理论)

$$\sigma_{ca} = \sigma_1 = 14 \text{ kN/cm}^2, \text{ 故}$$

$$n_{ca} = \frac{\sigma_s}{\sigma_{ca}} = \frac{42}{14} = 3$$

2. 据最大剪应力理论 (第三强度理论), 由于这个零件中的最小应力为  $\sigma_2$ , 即  $\sigma_1 > \sigma_3 > \sigma_2$ , 故

$$\sigma_{ca} = \sigma_1 - \sigma_2 = 14 - (-10.5) = 24.5 \text{ kN/cm}^2$$

$$n_{ca} = \frac{\sigma_s}{\sigma_{ca}} = \frac{42}{24.5} = 1.71$$

3. 据最大形变能理论 (第四强度理论)

$$\begin{aligned}\sigma_{ca} &= \left\{ \frac{1}{2} [(\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 + (\sigma_3 - \sigma_1)^2] \right\}^{\frac{1}{2}} \\ &= \left\{ \frac{1}{2} [(14 + 10.5)^2 + (-10.5 - 0)^2 + (0 - 14)^2] \right\}^{\frac{1}{2}} \\ &= 21.3 \text{ kN/cm}^2\end{aligned}$$

$$n_{ca} = \frac{\sigma_s}{\sigma_{ca}} = \frac{42}{21.3} = 1.97$$

从解题结果看出, 按第三及第四强度理论求出的  $n_{ca}$  值相差不大, 但按第一强度理论求出之值则有较大的差别。

5—2 某钢材的屈服极限  $\sigma_s = 28 \text{ kN/cm}^2$ , 试按第一、第三及第四强度理论, 根据以下数据求计算安全系数  $n_{ca}$ 。

a)  $\sigma_x = 7 \text{ kN/cm}^2$ ,  $\sigma_y = -2.8 \text{ kN/cm}^2$ ,  $\tau_{xy} = 0$ ;

b)  $\sigma_x = -1.4 \text{ kN/cm}^2$ ,  $\sigma_y = -5.6 \text{ kN/cm}^2$ ,

$\tau_{xy} = 2.8 \text{ kN/cm}^2$ 。

【解】

1. 按 a 组数据计算。此时  $\tau_{xy} = 0$ , 故此  $\sigma_x$  及  $\sigma_y$  即为二主应力。现仍按一般平面应力

状态的公式计算。

1) 据第一强度理论, 式(5—1b)

$$\begin{aligned}\sigma_{ca} &= \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} + \left[ \left( \frac{\sigma_x - \sigma_y}{2} \right)^2 + \tau_{xy}^2 \right]^{\frac{1}{2}} \\ &= \frac{7 - 2.8}{2} + \left[ \left( \frac{7 + 2.8}{2} \right)^2 + 0^2 \right]^{\frac{1}{2}} \\ &= 7 \text{ kN/cm}^2 \\ n_{ca} &= \frac{\sigma_s}{\sigma_{ca}} = \frac{28}{7} = 4\end{aligned}$$

2) 据第三强度理论, 式(5—2b)

$$\begin{aligned}\sigma_{ca} &= [(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4\tau_{xy}^2]^{\frac{1}{2}} = [(7 + 2.8)^2 + 4 \times 0^2]^{\frac{1}{2}} \\ &= 9.8 \text{ kN/cm}^2 \\ n_{ca} &= \frac{\sigma_s}{\sigma_{ca}} = \frac{28}{9.8} = 2.86\end{aligned}$$

3) 据第四强度理论, 式(5—3b)

$$\begin{aligned}\sigma_{ca} &= \left\{ \left( \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} \right)^2 + 3 \left[ \left( \frac{\sigma_x - \sigma_y}{2} \right)^2 + \tau_{xy}^2 \right] \right\}^{\frac{1}{2}} \\ &= \left\{ \left( \frac{7 - 2.8}{2} \right)^2 + 3 \left[ \left( \frac{7 + 2.8}{2} \right)^2 + 0^2 \right] \right\}^{\frac{1}{2}} \\ &= 8.74 \text{ kN/cm}^2 \\ n_{ca} &= \frac{\sigma_s}{\sigma_{ca}} = \frac{28}{8.74} = 3.20\end{aligned}$$

2. 按  $b$  组数据计算。在此组数据中, 因为  $\sigma_x$  及  $\sigma_y$  均为负值, 即均为压应力, 故在计算时可只按其绝对值, 而不必顾及它的符号。

1) 据第一强度理论, 式(5—1b)

$$\begin{aligned}\sigma_{ca} &= \left( \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} \right) + \left[ \left( \frac{\sigma_x - \sigma_y}{2} \right)^2 + \tau_{xy}^2 \right]^{\frac{1}{2}} \\ &= \left( \frac{1.4 + 5.6}{2} \right) + \left[ \left( \frac{1.4 - 5.6}{2} \right)^2 + 2.8^2 \right]^{\frac{1}{2}} \\ &= 7 \text{ kN/cm}^2 \\ n_{ca} &= \frac{28}{7} = 4\end{aligned}$$

2) 据第三强度理论, 式(5—2b)

$$\begin{aligned}\sigma_{ca} &= [(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4\tau_{xy}^2]^{\frac{1}{2}} \\ &= [(1.4 - 5.6)^2 + 4 \times 2.8^2]^{\frac{1}{2}} \\ &= 7 \text{ kN/cm}^2 \\ n_{ca} &= \frac{\sigma_s}{\sigma_{ca}} = \frac{28}{7} = 4\end{aligned}$$

3) 据第四强度理论, 式(5—3b)

$$\begin{aligned}\sigma_{ca} &= \left\{ \left( \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} \right)^2 + 3 \left[ \left( \frac{\sigma_x - \sigma_y}{2} \right)^2 + \tau_{xy}^2 \right] \right\}^{\frac{1}{2}} \\ &= \left\{ \left( \frac{1.4 + 5.6}{2} \right)^2 + 3 \left[ \left( \frac{1.4 - 5.6}{2} \right)^2 + 2.8^2 \right] \right\}^{\frac{1}{2}} \\ &= 7 \text{ kN/cm}^2 \\ n_{ca} &= \frac{\sigma_s}{\sigma_{ca}} = \frac{28}{7} = 4\end{aligned}$$

**5—3** 材料的对称循环持久疲劳极限  $\sigma_{-1\infty} = 18 \text{ kN/cm}^2$ ，取循环基数  $N_0 = 5 \times 10^6$ ， $m = 9$ ，试求循环次数  $N$  分别为 7000，25000，620000 次时的有限寿命疲劳极限。

【解】 根据式 (5—5)：

$$1. \sigma_{-1(7000)} = \sigma_{-1\infty} \sqrt[m]{\frac{N_0}{7000}} = 18 \sqrt[9]{\frac{5 \times 10^6}{7000}} = 37.36 \text{ kN/cm}^2$$

$$2. \sigma_{-1(25000)} = 18 \sqrt[9]{\frac{5 \times 10^6}{25000}} = 32.4 \text{ kN/cm}^2$$

$$3. \sigma_{-1(620000)} = 18 \sqrt[9]{\frac{5 \times 10^6}{620000}} = 22.7 \text{ kN/cm}^2$$

**5—4** 已知材料的机械性能为  $\sigma_s = 26 \text{ kN/cm}^2$ ， $\sigma_{-1} = 17 \text{ kN/cm}^2$ ， $\psi_\sigma = 0.2$ ，试绘制此材料的简化极限应力线图。

【解】 根据式 (5—8)：

$$\psi_\sigma = \frac{2\sigma_{-1} - \sigma_0}{\sigma_0}$$

故

$$\sigma_0 = \frac{2\sigma_{-1}}{1 + \psi_\sigma} = \frac{2 \times 17}{1 + 0.2} = 28.33 \text{ kN/cm}^2$$

$$\frac{1}{2}\sigma_0 = 14.17 \text{ kN/cm}^2$$

参考图 5—6，简化极限应力线图绘制步骤如下：

1. 取  $\sigma_m - \sigma_a$  直角坐标，取比例尺  $k = 1 \frac{\text{mm}}{\text{kN/cm}^2}$

2. OC 之长度：

$$OC = k\sigma_s = 1 \times 26 = 26 \text{ mm}$$

3. OD 之长度：

$$OD = k \sqrt{\left( \frac{\sigma_0}{2} \right)^2 + \left( \frac{\sigma_0}{2} \right)^2} = 1 \times \sqrt{2 \times 14.17^2} = 20 \text{ mm}$$

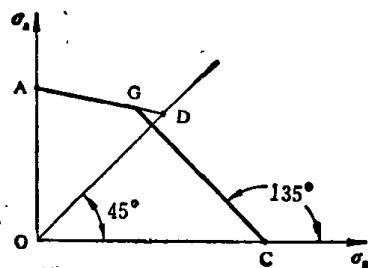
4. OA 之长度：

$$OA = k\sigma_{-1} = 1 \times 17 = 17 \text{ mm}$$

5. 在线图上标出 A、D、C 三点；

6. 连 AD，由 C 点作与  $\sigma_m$  轴成  $135^\circ$  之线与 AD 交于

G；



题 5—4

7. 得简化极限应力线图  $AGC$ , 如图所示。

5—5 圆轴轴肩处的尺寸为:

$D = 54 \text{ mm}$ ,  $d = 45 \text{ mm}$ ,  $r = 3 \text{ mm}$ , 如用题 5—4 中的材料, 试绘此零件的简化极限应力线图。

【解】 参考图 5—12 及式 (5—26), 可知此时之极限应力线图为将题 5—4 的线图图中的  $AD$  线按综合系数  $K_\sigma$  之比例向下移即可。

1. 按式 (5—25) 综合系数为:

$$K_\sigma = \left( \frac{k_\sigma}{\varepsilon_\sigma} + \frac{1}{\beta_\sigma} - 1 \right) \frac{1}{\beta_q}$$

因题中未给出零件的表面质量及强化方法, 可取  $\beta_\sigma = \beta_q = 1$ , 则

$$K_\sigma = \frac{h_\sigma}{\varepsilon_\sigma}$$

2. 按图 5—9, 对  $d = 45 \text{ mm}$ ,  $\varepsilon_\sigma \approx 0.75$ ;

3. 按图 5—8, 对此材料估计其强度极限  $\sigma_B = 48 \sim 60 \text{ kN/cm}^2$ , 则此材料之敏性系数  $q_\sigma \approx 0.81$  (按  $\sigma_B = 56 \text{ kN/cm}^2$  选取);

4. 按表 5—4 求理论应力集中系数  $\alpha_\sigma$

$$\frac{r}{d} = \frac{3}{45} = 0.067; \quad \frac{D}{d} = \frac{54}{45} = 1.2$$

$$\text{当 } \frac{r}{d} = 0.04 \text{ 时, } \alpha_\sigma = 2.09$$

$$\frac{r}{d} = 0.10 \text{ 时, } \alpha_\sigma = 1.62$$

按线性内插法得  $\frac{r}{d} = 0.067$  时:

$$\begin{aligned} \alpha_\sigma &= 2.09 - \frac{(2.09 - 1.62)(0.04 - 0.067)}{0.04 - 0.10} \\ &= 1.88 \end{aligned}$$

5. 有效应力集中系数  $k_\sigma$  按式 (5—20) 为:

$$h_\sigma = 1 + q_\sigma(\alpha_\sigma - 1) = 1 + 0.81(1.88 - 1) = 1.71$$

6. 综合系数  $K_\sigma$

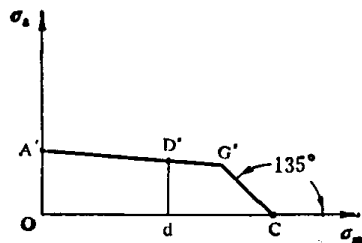
$$K_\sigma = \frac{k_\sigma}{\varepsilon_\sigma} = \frac{1.71}{0.75} = 2.28$$

7. 绘制简化极限应力线图, 原  $C$  点位置不变,  $A$  及  $D$  点垂直下移至  $A'$  与  $D'$  点, 而

$$OA' = \frac{OA}{K_\sigma} = \frac{17}{2.28} = 7.45 \text{ mm}$$

$$dD' = \frac{k_\sigma \sigma_0}{2K_\sigma} = \frac{1 \times 28.33}{2 \times 2.28} = 6.2 \text{ mm}$$

8. 按以上数据, 得极限应力线图  $A'D'G'C$ , 如图所示。



题 5—5

5—6 上题中危险剖面处的平均应力  $\sigma_m = 2 \text{ kN/cm}^2$ ，应力幅  $\sigma_a = 3 \text{ kN/cm}^2$ ，试分别按 a)  $r = C$ ，b)  $\sigma_m = C$ ，求出该剖面上的计算安全系数  $n_{ca}$ 。

【解】

1. 按  $r = C$  时，据式 (5—30) 得：

$$n_{ca} = \frac{\sigma_{-1}}{K_\sigma \sigma_a + \psi_\sigma \sigma_m} = \frac{17}{2.28 \times 3 + 0.2 \times 2} = 2.35$$

2. 按  $\sigma_m = C$  时，据式 (5—34) 得：

$$n_{ca} = \frac{\sigma_{-1} + K_\sigma - \psi_\sigma}{K_\sigma (\sigma_m + \sigma_a)} = \frac{17 + (2.28 - 0.2) \times 2}{2.28(2 + 3)} = 1.86$$

如只按应力幅求安全系数，则据式 (5—35) 得：

$$n'_a = \frac{\sigma_{-1} - \psi_\sigma \sigma_m}{K_\sigma \sigma_a} = \frac{17 - 0.2 \times 2}{2.28 \times 3} = 2.43$$

## 第六章 平面连杆机构

**6—1** 如图 6—54 所示, 设已知四杆机构各构件的长度为  $a = 240 \text{ mm}$ 、 $b = 600 \text{ mm}$ 、 $c = 400 \text{ mm}$ 、 $d = 500 \text{ mm}$ 。试问: 1. 当取杆 4 为机架时, 是否有曲柄存在? 哪一杆为曲柄? 2. 若各杆长度不变, 能否以选不同杆为机架的办法获得双曲柄和双摇杆机构? 如何获得?

**【解】** 1. 根据四杆机构有曲柄的条件, 今取杆 4 为机架时, 满足  $a + b = 840 < c + d = 900$  的条件, 且最短杆为连架杆, 故知取杆 4 为机架时有曲柄存在,  $a$  杆即为曲柄。

2. 当取杆 1 作为机架时, 则得到双曲柄机构; 当选杆 3 为机架时, 则得到双摇杆机构。

**6—2** 图 6—55 所示为一转动翼板式油泵, 由四个四杆机构组成, 试说明它们是何种四杆机构。

**【解】** 取出一个四杆机构, 其机构简图如图 6—55a 所示, 由图中量得各杆长度满足有曲柄存在的条件, 且最短杆为机架, 故可知为双曲柄机构。所以该转动翼板式油泵是由四个双曲柄机构组成。

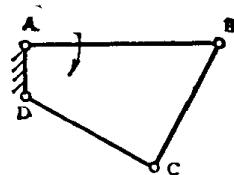


图 6—55a

**6—3** 在图 6—56 所示的机构中, 设已知各构件的长度  $l_{AD} = 85 \text{ mm}$ 、 $l_{AB} = 35 \text{ mm}$ 、 $l_{CD} = 45 \text{ mm}$ 、 $l_{BC} = 50 \text{ mm}$ , 原动件以等角速度  $\omega = 10 \text{ s}^{-1}$  转动, 试求在图示位置时  $E$  点的速度  $v_E$  和加速度  $a_E$ 。

**【解】** 以比例尺  $\mu_l = 2 \text{ mm/mm}$  作机构简图 (图 6—56a)

1. 求  $E$  点的速度  $v_E$

首先求  $C$  点速度  $v_C$ ,

$$v_C = v_B + v_{CB}$$

$$v_B = \omega \cdot l_{AB} = 10 \times 0.035 = 0.35 \text{ m/s}$$

已知  $v_C$ 、 $v_{CB}$  的方向, 分别与构件  $DC$  和  $BC$  垂直, 故可用图解法求解。

选速度比例尺  $\mu_v = 0.01 \frac{\text{m/s}}{\text{mm}}$ , 作速度图如图 6—56b 所示。

$$v_C = \mu_v \cdot pc = 0.01 \times 25 = 0.25 \text{ m/s}$$

$v_E$  可用速度影象法求出, 以  $bc$  为底边作  $\triangle cbe$  与机构图 6—56a 中  $\triangle CBE$  相似, 则得  $pe$  代表  $v_E$ :

$$v_E = \mu_v \cdot pe = 0.01 \times 52.5 = 0.525 \text{ m/s}$$

2. 求  $E$  点的加速度  $a_E$

首先求  $C$  点的加速度  $a_C$ :  $a_C = a_B + a_{CB}$

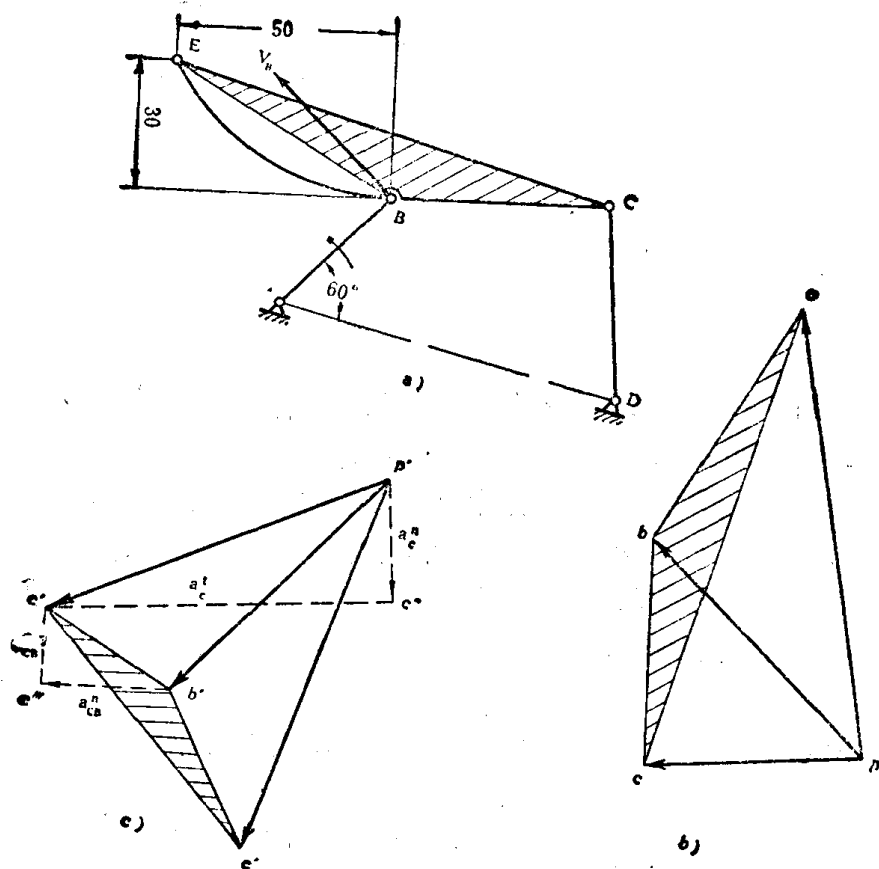


图 6-58

$$\mathbf{a}_C^n + \mathbf{a}_C^t = \mathbf{a}_B + \mathbf{a}_{CB}^n + \mathbf{a}_{CB}^t$$

$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_B^n = \omega^2 \cdot l_{AB} = 10^2 \times 0.035 = 3.5 \text{ m/s}^2$$

$$\mathbf{a}_C^n = \frac{v_C^2}{l_{CD}} = \frac{0.25^2}{0.045} = 1.39 \text{ m/s}^2$$

$$\mathbf{a}_{CB}^n = \frac{v_{CB}^2}{l_{BC}} = \frac{0.27^2}{0.05} = 1.46 \text{ m/s}^2$$

$\mathbf{a}_C^t$ 、 $\mathbf{a}_{CB}^t$  方向已知，分别与构件 DC 和 BC 垂直，故可用图解法求解，选定加速度比例尺  $\mu_a = 0.1 \frac{\text{m/s}^2}{\text{mm}}$ ，作加速度图如图 6-56c 所示，求出

$$a_C = \mu_a \cdot p'c' = 0.1 \times 47 = 4.7 \text{ m/s}^2$$

$\mathbf{a}_E$  可用加速度影象法求出，以  $b'c'$  为底边作  $\triangle c'b'e'$  与机构图中  $\triangle CBE$  相似，则得  $p'e'$  代表  $\mathbf{a}_E$ ，

$$a_E = \mu_a \cdot p'e' = 0.1 \times 45.5 = 4.55 \text{ m/s}^2$$

**6—4** 在图 6-57 所示的曲柄滑块机构中，设已知曲柄长度  $l_{AB} = 0.1 \text{ m}$ ，连杆长度  $l_{BC} = 0.33 \text{ m}$ ，曲柄的转速  $n = 1500 \text{ r/min}$ ，活塞及其附件的重量  $G_3 = 21 \text{ N}$ ，连杆重量  $G_2 = 25 \text{ N}$ ，连杆对其重心  $C_2$  的转动惯量  $I_{C_2} = 0.0425 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ ，连杆重心  $C_2$  至曲柄销的距离  $l_{BC_2} = \frac{1}{3} l_{BC}$ ，试确定活塞的惯性力，并用质量代换法分析连杆的惯性力，