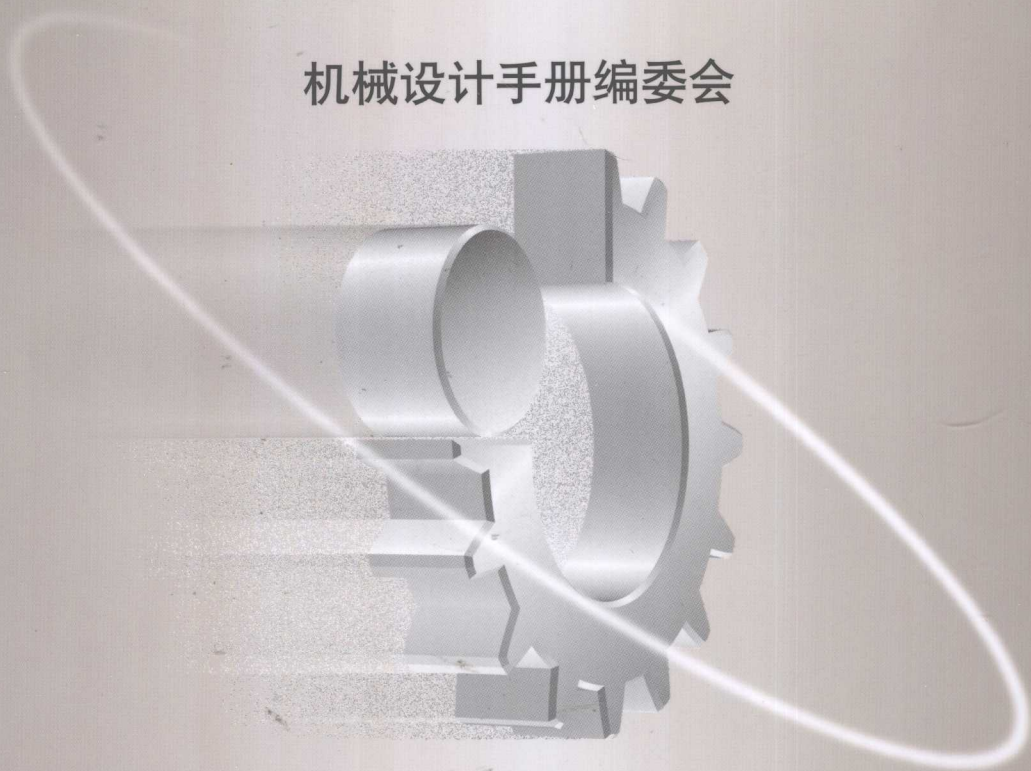


机械设计手册

单行本

轮 系

机械设计手册编委会



机械工业出版社
CHINA MACHINE PRESS

机械设计手册

单行本

轮系

机械设计手册编委会

责任编辑：张...
北京机械工业出版社（北京）
2002年8月第1版·第1次印刷
184mm×260mm·12印张·446千字
0 001-4 000册
标准书号：ISBN 978-7-111-31890-1
定价：22.00元



北京机械工业出版社
地址：北京市西城区百万庄大街24号
电话：(010) 88379633
电邮：bjmip@163.com
机械工业出版社

本书是在前几版的基础上,吸收了近年来新的设计方法及最新国家标准,全面、系统地介绍了所有现代设计和常规设计方法、数据、图表,内容丰富,具有信息量大、标准新、取材广、规格全、常用结构多,并增加了许多国内外常用的新产品的结构、规格、选用范围,实用性强、查找方便等特点。

全书共分常用资料,机械零部件与传动设计(一)、(二),液压、气动、液力传动与控制,机械设计基础,现代设计方法及应用等6卷50篇。

本单行本主要介绍各种轮系。

图书在版编目(CIP)数据

机械设计手册·轮系/《机械设计手册》编委会编著. —4版. —北京:机械工业出版社, 2007. 7

ISBN 978-7-111-21866-1

I. 机… II. 机… III. ①机械设计—技术手册②轮系—设计—技术手册 IV. TH122-62 TH112.3-62

中国版本图书馆CIP数据核字(2007)第103536号

机械工业出版社(北京市百万庄大街22号 邮政编码100037)

责任编辑:曲彩云 版式设计:张世琴 责任校对:张媛

封面设计:姚毅 责任印制:杨曦

北京机工印刷厂印刷(兴文装订厂装订)

2007年8月第4版·第1次印刷

184mm×260mm·13印张·446千字

0 001—4 000册

标准书号:ISBN 978-7-111-21866-1

定价:25.00元

凡购本书,如有缺页、倒页、脱页,由本社发行部调换
销售服务热线电话:(010) 68326294

购书热线电话:(010) 88379639 88379641 88379643

编辑热线电话:(010) 68351729

封面无防伪标均为盗版

《机械设计手册编委会》

出版

主任：王文斌

副主任：林忠钦 严隽琪 李奇 谢里阳 汪恺 孙慧波

委员：鄂中凯 崔虹雯 方昆凡 周康年 吴宗泽 樊文萱 黄万吉

吴自通 徐秀彦 徐鹏 朱孝录 施永乐 王起龙 巩云鹏

李立行 程乃士 王德俊 李元科 卜炎 施高义 郑洪生

周恩涛 宗跃 唐恒龄 高敏 何德方 欧宗瑛 黄雨华

郭宝柱 张健民 史家顺 陈铭 蔡建国 王安麟 钟廷修

蒋寿伟 王石刚 邹慧君 金焯 谢友柏 蒋祖华 曲彩云

《机械设计手册》单行本 出版说明

“设计高品质机械产品，成就新时代设计大师”是我们组织编写《机械设计手册》的指导思想。《机械设计手册》自出版发行以来，已经多次修订，累计销售几十万套，成为国内影响力强、销售量大的机械设计工具书。作为国家级的重点科技图书，《机械设计手册》曾获得全国优秀科技图书二等奖、原机械工业部科技进步二等奖、全国优秀畅销书奖等各项国家和省部级奖励。

《机械设计手册》以权威、系统、实用、先进为编写宗旨，全书贯彻标准化、创新化、国际化，以其技术性和实用性强、国家标准和专业标准全新、数据可靠、设计方法极佳、使用和查阅方便等特点，特别是推荐了许多实用的新技术、新产品、新材料和新工艺，扩大了相应产品的品种和规格范围，内容齐全，实用、可靠，受到广大机械设计工作者和工程技术人员的首肯和厚爱，成为设计工作者不可缺少的案头工具书。

《机械设计手册》新版自2004年8月出版发行以来，已累计销售30000多套，得到读者的充分肯定。为了更好地服务于读者，我社组织编辑人员深入设计科研院所、机械企业、院校等使用单位进行调研，广泛征求和听取各方面的意见后，为了满足机械设计人员使用更加方便的需求，我们决定编辑出版《机械设计手册》有关篇的单行本。

新版前言

《机械设计手册》自出版以来，在机械设计实践中发挥了重要的基础性作用，先后荣获全国优秀科技图书二等奖、机械电子工业部科技进步二等奖，是全国优秀科技畅销书，在社会上有较高的知名度，影响广泛，深得广大工程技术人员的厚爱。

机械设计是机械工业的基础技术。科技成果要转化为有竞争力的新产品，设计起着关键性作用。设计工作的质量和水平，直接关系到产品质量、性能和技术经济效益。特别是在产品创新和创造方面，工业发达国家都极为重视机械设计工作，不断地研制出适应市场需要的机电产品。近几年来，由于科学技术不断发展，加之我国加入世贸组织以后国际技术交流更直接、便捷，使我国在机械设计领域有了长足的进步，取得了丰硕的成果，发现了许多新材料、新的设计理念和设计方法，这些都需要我们及时归纳总结，全面准确地提供给广大读者。为使《机械设计手册》紧跟时代步伐，满足广大读者需要，我们组织了这次《机械设计手册》的新版修订工作。

这次修订，根据广大工程技术人员实际需要和阅读习惯，在保持手册先进性、系统性的前提下，我们调整了卷、篇、章的框架结构，重新编排，并补充了机械设计应用方面的内容。更加突出实用便查，让技术人员感到既有很多成熟使用的现代设计方法，又能更方便、快捷地查到所需内容。

这次修订取材仍根据基本、常用、关键、发展的原则，强调准确性。我们认真细致地对各种数据、图表等进行分析、核对和验证，对一些局部性的技术经验和测试结果，为了做到准确、可靠，作者亲自南下北上，取得第一手试验数据资料，以确定选取范围，做到了精益求精。对国外资料，以常用和新材料为主，主要从选用角度编写，重点介绍材料的技术参数、性能特点、适用范围和应用技术等，为如何正确选择和合理使用提供依据，以发挥其最佳性能和经济效益，这些都是作者经过长期生产实践积累的宝贵资料。本书数据、资料全部来自国家最新标准、规范和其他权威机构，设计方法、公式选择、参数选取原则均经过长期实践检验，典型结构设计、计算实例均来自工程实践。为了突出反映先进性，增加了许多适合我国国情的新材料、新方法、新技术、新工艺，广泛收集具有先进水平的新产品。

重点修订内容：

(1) 更换补充新标准——本书中所涉及的标准均采用现行国际、国家及行业最新标准，这对提高我国机械设计标准化水平，促进机械产品走向世界都将起到促进作用。同时，对一些新旧标准过渡有难点的内容做了详细指导，如渐开线圆柱齿轮部分引入最新国家标准 GB/T 10095.1~2—2001 渐开线圆柱齿轮精度和 GB/Z 18620.1~4—2002 圆柱齿轮检验实施规范；考虑到新旧标准应用的过渡期，保留了渐开线圆柱齿轮精度标准 GB/T 100095—1988 的相关内容，给出了新旧标准精度对照表及旧标准向新标准的转化方法，同时给出了新旧标准标注的齿轮工作图示例，以方便读者使用。圆锥齿轮强度计算采用最新颁布的国家标准 GB/T 10062.1~3—2003，为便于采用新标准，

增加了强度计算用到的锥齿轮的端面当量齿轮和法面当量齿轮参数计算公式，给出了用新标准计算的两个锥齿轮传动设计算例。把现有国内资料中关于锥齿轮几何设计中的“参考点”改为“基准点”，以忠实原意。

在轴承中增加了2004年6月发布的滚动轴承代号方法的补充规定，以作为轴承标准的补充内容。

(2) 增加新材料、新结构 由于新材料、新结构不断出现，故在这次修订中，均适当纳入新内容，更换老内容，使手册更新、更适用。

如由于工程塑料和复合材料的力学性能有了很大的提高，又具有价廉、防腐、防锈蚀等一系列优点，故其应用发展很快，我们加强了这方面的介绍，书中还大量增加了新的结构类型和应用实例。

在轴承部分增加了带座外球面轴承、专用轴承、直线运动滚动支撑、关节轴承，以及国外轴承、钢球、钢种、润滑油等的代号和国内外对照表。

(3) 介绍新产品，删掉淘汰产品

机械设计中经常选用的一些基础产品发生了很大的变化，现在产品的分类、代号方法、设计计算等内容完全与国际接轨，与老产品相比完全不同。对于这些内容，我们必须加以修正，以适应我国机械产品进入国际市场的需要。因而，我们删掉了部分淘汰产品内容，并将国内主要厂家新开发推出的具有较大影响的新产品进行了补充，并适当增加了国内选用较多的国外产品，如为适应目前国内市场上进口液压、液力、气动元器件所占份额逐渐增大的现状，特增加了大篇幅的内容，主要推出世界著名的几大品牌应用较广泛的产品，以满足专业技术人员的需要。

近年来我国出现的新的减速器或形成了新标准的减速器，都在不断地向国外的新技术看齐，也收入本手册中供大家参考。此外，还及时引入了国外的产品，如SEW和PIV的产品，一则是为了向国际靠拢（接轨），二则是让设计人员方便选用国外知名公司的适用产品。

(4) 增加了反映现代科技的新内容 在“机械振动的控制”一章内，不仅填补了对冲击、对随机振动的隔离等国内外空白内容，还重点增加了利用振动信号的测量、分析、反馈及跟踪等先进技术，进行最优控制、自适应控制、预测控制、模糊控制等振动的主动控制的新内容。增加了“振动的利用”一章，使读者不仅能查到对有害振动进行控制的内容，还能查到振动的有益内容，包括振动利用的方法、步骤、设计与计算，利用振动原理工作的各类机械。

为适应现代机械设计的要求，增加了“模态分析与参数识别”一章。在机械设计中应用此章的内容，能对机械给定的动力特性，识别出机械应有的物理参数，或者已知机械的物理参数，识别出其动力特性。还能识别出很难准确计算和直接测量的机械动载荷，更能在机械运行时“在线”识别其动态特性。这些都将提高机械动态优化设计的功能与效率。

(5) 充实增加了现代设计方法的应用技术

近年来，机械设计的理论和方法在国内外取得了很大的发展，我国设计人员要在产品设计方面赶超国际水平，必须掌握先进的设计理论和方法。由于机械设计涉及面广，即使是经验丰富的设计师，也难以及时、全面地掌握这些理论与方法，所以本书重点介绍了当今发达工业国

家流行的成熟的设计理论与方法，增强广大工程技术人员创新意识和能力。如通过对有限元设计、创新设计、虚拟设计、优化设计、并行设计、智能设计、机电一体化设计及其相应工具软件等内容的详细阐述，使得工程技术人员在日常设计工作中融入现代设计的理论与方法，并注重相应流行软件的应用，达到提高设计水平和设计效率的目的。如有限元设计部分，详细介绍将“有限元设计”如何应用于实际设计工作之中，以适应国际流行的针对重大机电产品（包括新产品）研发及销售过程中需配备有限元分析软件的需要。又如为加强环保，进行绿色设计，生产绿色产品，在世界各国均受到普遍欢迎，工业发达国家更是十分重视环保这方面的工作，所以本手册也介绍了如何实施机电产品的绿色设计。所有这些内容，都是现代设计工作者必不可少的最新的必备知识，而其他同类工具书却极少涉及这些内容。

可靠性、优化、疲劳强度、摩擦学等理论的新发展，可以为机械设计人员提供当代的先进资料，其中有些是最新的研究成果。设计人员可以较方便地找到自己需要的方法或解决问题的线索，并为进一步深入开展工作打下良好的基础。

本书作者都是具有丰富的设计知识和技能，具有出色的机械设计实践和研究经验的本学科知名学者和机械设计专家，他们统观全局、采实撷精、为本书修订奠定了可靠的保证。

本书在编写过程中，参考了国内外大量的文献资料，特别是近十年来发表的许多重要论文、专著、书籍、标准、规范、手册、教材等，在此谨向有关作者致以诚挚的谢意。同时，感谢有关单位和领导对本书编写工作的支持。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

本书在编写过程中，得到了许多专家和同行的帮助，特别是许多从事设计工作的工程技术人员，他们提供了许多宝贵的意见和建议，使本书的内容更加充实、更加完善。在此谨向他们致以衷心的感谢。

第2版前言

《机械设计手册》自1990年出版至今已有10年，曾8次印刷，销售10万多套，得到了广大读者的关心、支持和好评，获第七届全国优秀科技图书二等奖，原机械电子工业部科技进步二等奖。

现在，《机械设计手册》（第2版）又与广大读者见面了！

2版修订是在1版的基础上，调整结构、更新内容、完善不足、更新标准、突出实用，让广大机械设计人员更方便快捷地查到所需内容。

一、修订的重点

1. 充实和更新技术内容。在重点反映国内外机械设计领域的新技术、新材料的同时，加强了自动化技术、计算机技术等在设计中的应用。现代设计方法和应用等都增设了新篇章。对于一些有发展前景的新设计方法，也作了相应介绍。2版新增设了电动机和常用低压电器、创新设计、绿色产品设计、并行设计、虚拟设计、快速响应变型设计和反求设计、机电一体化系统设计、现代设计主流软件、零部件设计常用基础标准、传动总论等10篇；重新编写了摩擦学设计、优化设计、计算机辅助设计、带传动和链传动、齿轮传动、滚动轴承、滑动轴承、气压传动与控制、液压传动与控制等9篇。其他各篇也作了较大程度的修改或更新。

2. 突出重点，务求实用。在总体结构和内容设置上作了一定调整，精简了基础理论部分内容，注意收集设计实践的经验和数据，使手册结构更趋合理，内容更切实际，更方便查阅。

3. 更换最新标准。根据到2000年6月为止颁发的国家或行业现行标准及技术规范，重新更换了旧的标准，体现了技术内容和数据的可靠性。

二、内容和结构

2版主要包括常用资料和设计基础、现代设计方法及应用、机械零部件设计、机械传动设计、流体传动与控制等部分，共44篇，分为5卷。

1. 常用资料和设计基础 机械设计总论、常用资料和数学公式、机械工程材料、机械设计力学基础、实验应力分析、机械振动和噪声、造型设计和人机工程、失效分析和故障诊断、电动机和常用低压电器。

2. 现代设计方法及应用 创新设计、绿色产品设计、并行设计、虚拟设计、快速响应变型设计和反求设计、可靠性设计、摩擦学设计、优化设计、计算机辅助设计、疲劳强度设计、蠕变设计、价值工程、机电一体化系统设计、附录 现代设计主流软件。

3. 机械零部件设计 零部件设计常用基础标准、零件结构工艺性、联接与紧固、弹簧、起重、搬运件、操作件、机架、箱体及导轨、密封件、管路附件。

4. 机械传动设计 传动总论、机构、带传动和链传动、摩擦轮及螺旋传动、齿轮传动、轮系、减速器和变速器、轴、滚动轴承、滑动轴承、联轴器、离合器与制动器。

5. 流体传动与控制 气压传动与控制、液压传动与控制、液力传动。

为了便于协调，提高质量，加快编写进度，参加编审的人员以东北大学有关院系为主，并组织邀请清华大学、北京理工大学、北京科技大学、上海交通大学、上海大学、天津大学、哈尔滨工业大学、重庆大学、浙江大学、昆明理工大学、大连理工大学、大连铁道学院、华中理工大学、北京、上海、合肥、天津、沈阳等地的专家学者参加。值此手册出版之际，谨向所有参加本版工作的全体编审人员及有关单位表示诚挚的谢意。由于水平和时间有限，难免有一些不尽人意之处，殷切希望广大读者批评指正，提出宝贵意见，以便在今后的工作中改进。

第1版前言

《机械设计手册》是继《机械工程手册》之后出版的一部大型机械设计专业技术工具书。

机械工业担负着向国民经济各部门,包括工业、农业和社会生活各个方面提供各种性能先进、价格低廉、使用安全可靠的技术装备的任务,所以在现代化建设中是举足轻重的。市场竞争的生命力在于产品的水平。任何科技成果要转变为有竞争力的商品,设计起着关键性的作用。机械设计是机械产品研制的第一道工序,设计工作的质量和水平,直接关系到产品质量、性能、研制周期和技术经济效益。工业发达国家都十分重视产品设计:日本认为,工业发达是企业对产品设计高度重视的结果;美国认为,设计是一本万利的事,对产品设计投资1美元,带来的利润却是1500美元;英国认为,产品设计是英国工业的命脉,英国工业革新必须以设计为中心,始终应把产品设计作为企业的头等大事,应时常探索研究使产品设计尽善尽美;法国认为,设计是工业的生命,要培养超一流设计大师,要大胆启用有才华有实践工作经验的设计人员。

这里,有必要回顾一下机械和机械设计发展的历史。机械的发明和发展,是先由几种简单工具开始的。石器时代的石刀、石斧,只是为了能省力或便于用力。后来发展到利用杠杆原理制作灌溉或扬水用的桔槔,利用滑轮原理制作重物提升用的辘轳等简单机械。这些机械所需的原动力是直接出自人的本身。为了省力和扩大力,开始时利用牲畜力,后来利用风力和火力。待到18世纪60年代发明了蒸汽机,作为动力带动了纺织机、磨粉机、鼓风机、工作母机和铁路机车,促进了冶金、轮船和火车等工业的发展。到19世纪60年代,出现了第一台直流发电机,到19世纪80年代,研制成功了交流发电机和交流电动机,20世纪初,电动机已在工业生产中取代了蒸汽机,成为驱动各种工作机械的基本动力。电气技术的应用,使机械工业得到了高速的发展。工业的发展,要求围绕机械设计制造的基础理论和设计方法,能适应当时机械工业的形势。到18~19世纪,材料科学、结构力学、弹性力学、流体力学、热力学、制图和公差等,都分别发展成为一门独立学科。但由于机械设计的复杂性,还需将这些学科在应用于设计时作某些简化假设,再加上设计人员的经验,逐渐形成了一整套机械设计方法。在这套设计方法中,要应用一些经验设计方法、经验设计公式和经验系数等,称之为常规设计或传统设计。

1946年世界上第一台电子数字计算机诞生。经历了电子管、半导体、集成电路和大型集成电路的发展,电子计算机在机械设计中已广为采用。电子计算机的发展,使有限元法、优化设计和计算机辅助设计等成为可能。加上材料科学、计算力学、摩擦学和设计理论等的发展,逐渐形成了一套现代设计理论和方法。现代设计的特点为:(1)从静态设计到动态设计;(2)从单项设计指标到综合设计指标;(3)从常规设计到精确设计;(4)从手算设计到广泛应用计算机的设计。常规设计是不可缺少的,但对于培养具有更广阔视野的设计人员来说显得非常不够。近二、三十年,设计方法更为科学化、系统化、完善化和现代化了,虽然如此,常规设计仍然是重要基础。

由于机械产品品种繁多,除一些重要的机械产品(如机床等)有专业手册,加上综合性的《机械工程手册》外,编写一部能统贯整个机械设计领域,主要写机械设计共性内容,具有现

代设计水平, 实用性强, 为机械设计学科领域的机械设计人员、科研和教学工作者查阅使用的《机械设计手册》, 实属当务之急。为此, 机械工业出版社于1985年冬着手组织全国专家、学者进行《机械设计手册》的编写工作。

本手册是在现代设计方法在我国经历了宣传普及阶段并在设计中初步取得成果、新的设计标准规范陆续制订公布的有利时机完成编写工作的。在制订编写提纲过程中, 广泛听取了各方面的意见, 将设计作为一个整体来考虑, 不仅要考虑强度和润滑等常规设计注意的问题, 还要考虑便于制造、技术经济指标合理和美观等方面, 贯彻“四性”(实用性、整体性、科学性、先进性)精神, 立足于80年代机械设计水平进行编写。手册中的计量单位一律采用国家法定计量单位, 原有的数据单位, 还没换成法定单位的, 我们一律换算成法定单位。标准均为现行标准。

本手册共有42篇, 分5卷出版。第1卷共7篇。第1篇机械设计总论, 对机械设计的地位、设计遵循原则、设计的内容和设计方法作战略性的描述, 使读者对机械设计有整体性理解。后面6篇是机械设计的基础理论和基本数据, 各篇尽量用较小的篇幅写出覆盖面广的现代设计所需的实用内容。第2卷共10篇, 是现代设计理论和设计方法。其中第8篇机构及机械系统设计, 是机械设计的第一步, 它是方案设计的主要内容。考虑到现代设计中的计算机应用, 故以数值解法为主, 代替了传统的图解法。第9篇造型设计和人机工程, 介绍机械设计中如何考虑机器的形体和色彩, 如何考虑操作者的人体尺寸、出力大小和视力范围等。第10篇价值工程, 介绍机械设计中技术经济指标的计算以及评价和决策。下面几篇疲劳强度设计、蠕变设计、可靠性设计、优化设计、计算机辅助设计, 都是一些现代设计方法。第16篇是计算机辅助设计所用的“数据库”, 第15篇是与现代设计密切相关的“失效分析和故障诊断”。这些篇大多是现有手册中没有的, 个别篇虽然少数手册中有类似的篇名, 但本手册是从现代设计的要求出发进行编写, 内容新而且深入。第3卷共8篇, 第4卷共11篇, 是机械零部件设计部分。虽然其中大部分篇名, 在一些机械设计手册中也有, 但本手册采用了最新的标准规范, 尽量与现代设计相结合, 所以各篇中都有一些内容, 甚至整篇内容在一般手册中是没有的。一些重要的设计计算, 另备有设计软件包。第5卷共6篇, 是各种传动、机械自动化和工业机器人。其中工业机器人是机电一体化的典型产品, 作为本手册的终篇, 对贯彻本手册编写意图是有深刻含意的。为与本手册精神相一致, 工业机器人也只写其共性部分。

《机械设计手册》是一部千万字的巨著, 参加编写人员近200名, 组织工作繁重。为了统一编写精神, 经多次讨论确定了编写体例, 按篇确定主编, 由主编提出编写人员, 召开编写会, 审查各篇的编写提纲, 按篇确定2~4位审稿人, 初稿完成后送审, 审稿意见与编写人见面, 共同商量改稿意见, 在此基础上, 部分篇召开了审稿会。待到条件成熟, 按卷召开定稿会。所以, 本手册的出版, 是在国内大专院校、科研院所和工厂的教授、研究人员和工程师的积极参加下完成的, 并得到机械工业出版社、机械电子工业部科技司和东北工学院等单位的大力支持, 这是本手册能够在较短的时间内从组织编写到出书的有效保证, 在此谨向大家表示诚挚的感谢, 并衷心希望广大读者提出批评意见, 使本手册在修订时能有所改进。

徐灏

1988年11月

目 录

第 17 篇 轮 系

第 1 章 轮系概论

- 1 轮系的分类及应用 17-3
- 2 定轴轮系的传动比 17-3
- 3 常用行星齿轮传动的传动型式与特点 17-4
- 4 行星齿轮传动的传动比 17-6
- 5 行星齿轮传动的效率 17-7

第 2 章 渐开线齿轮行星传动

- 1 主要参数的确定 17-10
 - 1.1 齿数及行星轮数的确定 17-10
 - 1.1.1 齿数及行星轮数应满足的条件 17-10
 - 1.1.2 配齿方法 17-14
 - 1.1.3 行星传动中的齿轮变位 17-26
 - 1.1.4 确定齿数和变位系数的计算例题 17-27
 - 1.1.5 多级行星齿轮传动的传动比分配 17-30
- 2 行星齿轮传动的受力分析 17-30
- 3 行星传动齿轮强度计算要点 17-33
 - 3.1 小齿轮转矩 T_1 及圆周力 F_t 17-33
 - 3.2 应力循环次数 17-34
 - 3.3 动载系数 K_v 和速度系数 Z_v 17-35
 - 3.4 齿向载荷分布系数 $K_H\alpha$ 17-35
- 4 行星齿轮传动的结构设计与计算 17-36
 - 4.1 行星齿轮传动的均载 17-36
 - 4.1.1 均载方法的分类 17-36
 - 4.1.2 均载方法的评价与选择 17-40
 - 4.1.3 行星轮油膜浮动均载理论 17-41
 - 4.1.4 行星齿轮传动的浮动量计算 17-42
 - 4.1.5 齿轮联轴器的设计与计算 17-43

- 4.2 行星轮的结构 17-45
- 4.3 行星架的结构与计算 17-46
 - 4.3.1 行星架的结构 17-46
 - 4.3.2 行星架的变形计算 17-47
- 4.4 柔性轮缘的强度校核计算 17-47
- 4.5 行星齿轮减速器整体结构 17-47
- 4.6 主要技术要求 17-51
- 4.7 行星齿轮传动设计计算例题 17-51
- 5 少齿差行星齿轮传动 17-53
 - 5.1 工作原理 17-53
 - 5.2 少齿差变位原理及几何计算 17-54
 - 5.2.1 少齿差变位传动的原理与特点 17-54
 - 5.2.2 传动质量指标 17-58
 - 5.2.3 齿轮几何尺寸及参数选用表 17-60
 - 5.3 零齿差变位内啮合的原理及有关计算 17-64
 - 5.3.1 啮合方程 17-64
 - 5.3.2 齿顶高 17-64
 - 5.3.3 顶隙 17-64
 - 5.3.4 重合度 17-64
 - 5.3.5 齿顶厚 17-64
 - 5.3.6 变位系数的确定 17-65
 - 5.3.7 零齿差几何尺寸及参数表 17-65
 - 5.4 少齿差行星传动的结构 17-65
 - 5.4.1 NN 型少齿差行星传动 17-65
 - 5.4.2 N 型少齿差行星传动 17-68
 - 5.5 少齿差行星齿轮传动受力分析 17-72
 - 5.5.1 轮齿受力 17-72
 - 5.5.2 输出机构受力 17-72
 - 5.5.3 转臂轴承受力 17-72
 - 5.6 少齿差行星齿轮传动的强度计算 17-74

5.7 少齿差行星齿轮传动主要零件的常用材料	17-75	4.3 转臂轴承的作用力	17-108
5.8 少齿差行星齿轮传动主要零件的技术要求	17-75	5 主要件的强度计算	17-108
5.9 渐开线少齿差行星传动效率计算	17-76	5.1 齿面接触强度计算	17-108
5.10 渐开线少齿差行星齿轮传动设计例题	17-77	5.2 针齿销的抗弯强度和刚度计算	17-109
第3章 摆线针轮行星传动		5.3 转臂轴承的选择	17-109
1 概述	17-82	5.4 输出机构圆柱销的强度计算	17-109
1.1 摆线针轮行星减速器的结构	17-82	6 摆线针轮传动的优化设计	17-110
1.2 摆线针轮行星传动的特点	17-82	6.1 参数优化设计(优选 a 与 r_p)	17-110
1.3 摆线针轮行星传动几何要素代号	17-84	6.2 摆线轮齿形的优化设计	17-111
2 摆线针轮行星传动的啮合原理	17-84	7 摆线针轮行星传动的技术要求	17-113
2.1 摆线针轮传动的齿廓曲线	17-84	7.1 对零件的要求	17-113
2.2 摆线轮齿廓曲线的方程	17-86	7.2 装配的要求	17-115
2.2.1 摆线轮的标准齿形方程式	17-86	7.3 摆线针轮减速器的质量分等标准	17-115
2.2.2 通用的摆线轮齿形方程式	17-86	8 设计计算公式与实例	17-118
2.3 摆线轮齿廓的曲率半径	17-87	9 主要零件的工作图	17-121
2.4 复合齿形	17-89	10 大型摆线针轮行星传动的新技术简介	17-125
2.4.1 齿形干涉区的界限点	17-89	11 RV 减速器	17-125
2.4.2 干涉后的摆线轮齿顶圆半径	17-90	11.1 RV 传动原理与特点	17-125
2.4.3 复合齿形设计	17-91	11.1.1 传动原理	17-125
2.5 二齿差摆线针轮行星传动	17-94	11.1.2 传动特点	17-125
2.5.1 二齿差摆线针轮行星传动的齿廓	17-94	11.2 RV 传动受力分析	17-126
2.5.2 二齿差传动摆线轮齿廓的修顶	17-95	11.3 RV 传动效率分析	17-127
3 摆线针轮行星传动的基本参数和几何尺寸计算	17-97	11.4 机器人用 RV 传动的设计要点	17-128
3.1 摆线针轮行星传动的基本参数	17-97	11.4.1 摆线轮的优化修形	17-128
3.2 摆线针轮行星传动的几何尺寸	17-99	11.4.2 摆线轮与针齿啮合力的分析	17-129
3.3 W 机构的有关参数与几何尺寸	17-100	11.4.3 RV 传动的回差分析	17-131
4 摆线针轮行星传动的受力分析	17-100	11.4.4 RV 传动的传动误差分析	17-135
4.1 针齿与摆线轮齿啮合的作用力	17-100	11.4.5 RV 传动的刚度分析	17-139
4.1.1 在理想标准齿形无隙啮合时,针齿与摆线轮齿啮合的作用力	17-100	12 双曲柄环板式针摆行星传动	17-145
4.1.2 修形齿有隙啮合时,针齿齿与摆线轮齿啮合的作用力	17-101	12.1 传动原理与特点	17-145
4.2 输出机构的柱销(套)作用于摆线轮上的力	17-106	12.2 三齿轮联动双曲柄双环板式针摆行星传动的受力分析	17-149
4.2.1 判断同时传递转矩之柱销数	17-107	12.3 主要件的强度计算和轴承的寿命计算	17-150
4.2.2 输出机构的柱销(套)作用于摆线轮上的力	17-107	12.4 实例计算	17-151
		12.5 双曲柄环板式针摆行星传动的效率分析	17-153
		第4章 谐波齿轮传动	
		1 谐波齿轮传动的主要特点及其基本原理	17-156
		1.1 主要特点	17-156
		1.2 基本构造及传动原理	17-156

1.2.1 基本构造	17 - 156	6.3 谐波齿轮传动的增速问题	17 - 176
1.2.2 传动原理	17 - 157	7 传动装置的运动误差和频谱分析	17 - 176
2 谐波齿轮传动的分类	17 - 157	7.1 刚轮(柔轮)的运动误差 ΔT_s	17 - 176
3 谐波齿轮传动的运动学计算	17 - 158	7.2 刚轮、柔轮的安装误差 E_a	17 - 176
4 谐波齿轮传动主要构件的结构形式	17 - 160	7.3 波发生器零件的径向误差	17 - 177
4.1 柔轮结构形式	17 - 160	8 谐波齿轮传动的动态特性及其减振措施	17 - 178
4.2 刚轮结构形式	17 - 162	8.1 用相似系统分析谐波传动装置的动特性	17 - 178
4.3 发生器结构形式	17 - 162	8.2 利用振动机构的加速度负反馈来实现减振目的	17 - 178
5 谐波齿轮传动的设计计算与基本参数的确定	17 - 164	9 谐波齿轮传动的试验研究	17 - 179
5.1 设计要点	17 - 164	9.1 空载及负载跑合试验、效率、温升、超载、寿命试验	17 - 179
5.2 谐波齿轮传动比的确定	17 - 164	9.2 刚度测试	17 - 179
5.3 柔轮设计	17 - 165	9.3 起动转矩测试	17 - 180
5.3.1 柔轮分度圆直径与波高的确定	17 - 165	9.4 传动误差动态测试	17 - 180
5.3.2 齿形几何关系的确定	17 - 165	9.5 频率特性的测试	17 - 180
5.3.3 柔轮结构尺寸的确定	17 - 166	9.6 柔轮应力测试	17 - 181
5.3.4 柔轮的应力分析	17 - 168	10 动力谐波传动工作过程中的跳齿问题	17 - 181
5.3.5 柔轮强度计算举例	17 - 168	11 通用谐波传动减速器的安装、联接及外型尺寸	17 - 182
5.3.6 柔轮材料	17 - 169		
5.3.7 柔轮的坯料加工及热处理	17 - 170		
5.4 刚轮设计	17 - 170		
5.5 波发生器的设计计算	17 - 171		
5.5.1 凸轮薄壁轴承式波发生器的设计	17 - 171		
5.5.2 圆盘式波发生器的设计	17 - 173		
5.5.3 触头式波发生器的设计	17 - 174		
5.5.4 行星式波发生器的设计	17 - 174		
5.6 抗弯环的材料选择	17 - 174		
6 谐波传动的效率、发热、润滑与增速	17 - 174		
6.1 谐波传动的效率计算	17 - 174		
6.2 谐波齿轮传动的发热计算与润滑	17 - 175		
		第5章 多点啮合柔性传动装置	
		1 概述	17 - 184
		1.1 特征和类型	17 - 184
		1.2 优越性	17 - 184
		1.3 应用范围	17 - 185
		2 主要结构型式与受力分析	17 - 185
		3 柔性支承的结构和计算	17 - 185
		4 多电动机驱动时的均载方法	17 - 187
		参考文献	17 - 187

第 17 篇 轮 系

主 编 李力行
编写人 李力行
叶庆泰
何卫东
李 欣
审稿人 张少名

第 1 章 轮系概论

1 轮系的分类及应用

用一系列互相啮合的齿轮将主动轴的运动传到从动轴,这种多齿轮的传动装置称为轮系。轮系分为两大类:

定轴线轮系(简称定轴轮系)——在传动时,轮系中的全部齿轮轴线位置都固定;

动轴线轮系(也称周转轮系)——在传动时,轮系中有一个或一个以上的齿轮轴线绕位置固定的几何轴线回转。其中,只有一个自由度的轮系称为行星轮系,有两个自由度的轮系称为差动轮系。见图 17.1-1。如将 a 轮(或 b 轮)固定(图 17.1-1a 或 b),当 b 轮(或 a 轮)转动时, c 轮除绕 O_H 轴自转外,其轴线 O_H 还绕 O 轴公转的轮系称行星轮系。若 a, b 轮及构件 H 皆不固定(可以旋转)的是差动轮系(图 17.1-1c)。差动轮系可用于速度的合成(如滚齿机的差动机构)或速度的分解(如汽车的差动机构)。如将差动轮系两个起始构件用附加的齿轮连接起来成为一个起始构件,这个轮系称为封闭式差动轮系,如图 17.1-2,是由一个差动轮系 1、2、3、 H 和一个定轴轮系 1'、4、4'、3' 组成。封闭式差动轮系只有一个自由度。

行星轮系与差动轮系统称行星传动。行星传动可

根据采用的基本构件不同分类。基本构件是指可围绕定轴线转动或固定,在工作时承受外力矩的构件。这些构件的转动轴线称为主轴线。根据基本构件的组成,行星传动分为:2K-H、3K 和 K-H-V 三种(见表 17.1-1)。如图 17.1-1 的基本构件是齿轮 a, b 和转臂 H ,故它属于 2K-H 传动。

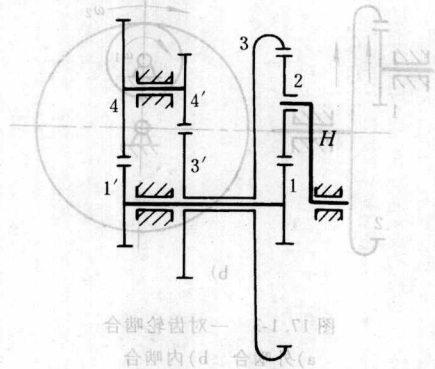


图 17.1-2 封闭式差动轮系

其,中分齿

基本构件的代号: K —中心轮; H —转臂; V —输出轴。

行星传动还可按齿轮啮合方式划分为 NGW 型、NW 型、NN 型、WW 型、NGWN 型、N 型和 ZUWGW 型等。

代表类型的字母含义为: N —内啮合、 W —外啮合、 G —公用的行星轮、 ZU —锥齿轮。

图 17.1-1b 为 NGW 型行星传动,是最常见的一种。我国已制定了 NGW 型行星齿轮减速器标准(JB/T6502—1993),并已成批生产。这种减速器比普通定轴轮系圆柱齿轮减整器,体积减小 $1/2 \sim 1/4$,效率可达 $98\% \sim 99\%$ 。

行星传动与定轴轮系相比,具有体积小、重量轻、传动比范围大、效率高(需型式选用得当)和工作平稳等优点,同时差动轮系还可以用于速度的合成与分解或用于变速传动,所以行星传动的应用日益广泛。但缺点是结构较复杂、制造精度要求较高、制造安装较困难。在实际应用上,有的轮系既包含定轴轮系,又包含行星传动,则形成了混合轮系。

2 定轴轮系的传动比

在一轮系中,其第一主动轮的角速度与最末从动轮的角速度之比称为这个轮系的传动比。

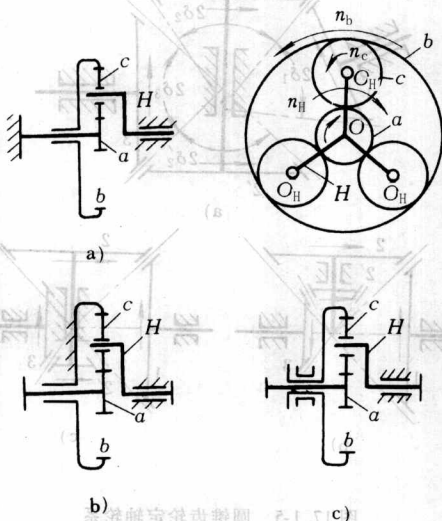


图 17.1-1 轮系的分类

a) 行星轮系 b) 行星轮系 c) 差动轮系

a —太阳轮 b —内齿轮 c —行星轮 H —行星架