



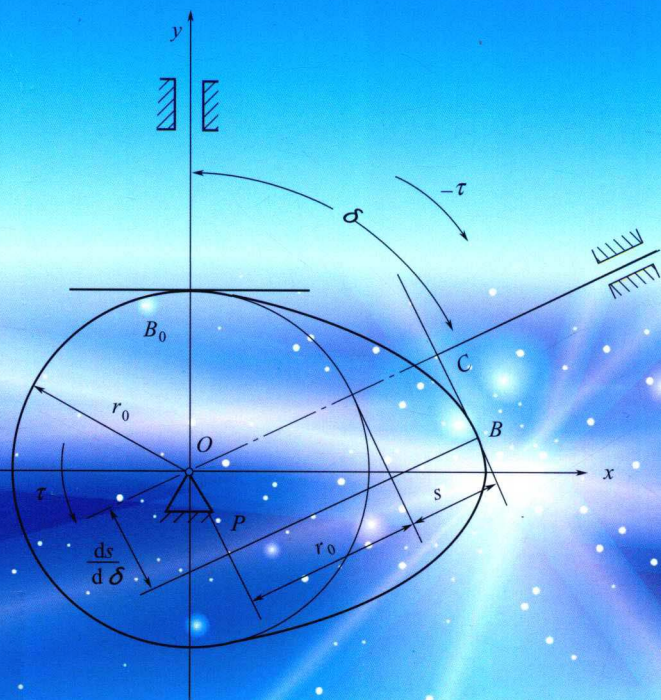
高等学校教材
“十三五”江苏省高等学校重点教材

机械原理 MATLAB

◎ 李滨城 徐超 编著

辅助分析

(第二版)



化学工业出版社



高等学校教材

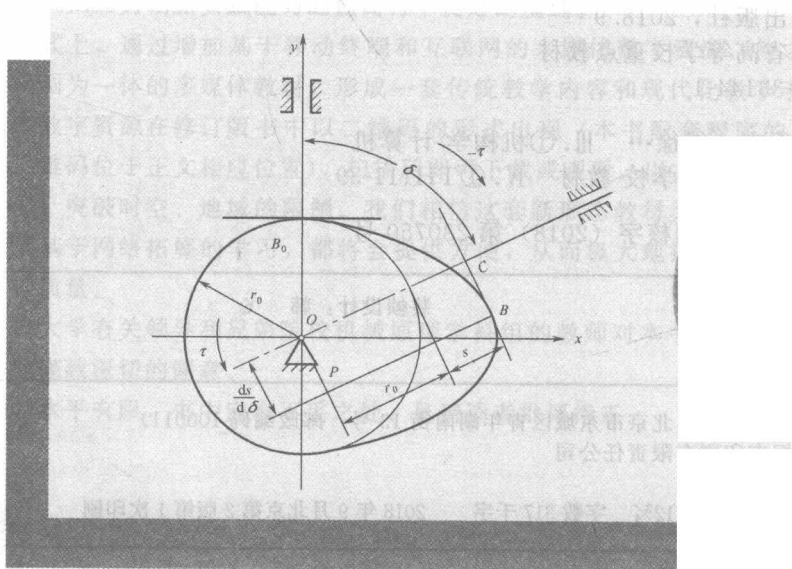
“十三五”江苏省高等学校重点教材

(编号: 2016-1-106)

机械原理 **MATLAB**

(第二版) **辅助分析**

◎ 李滨城 徐超 编著



化学工业出版社

· 北京 ·

《机械原理 MATLAB 辅助分析》(第二版)是“十三五”江苏省高等学校重点教材,书中介绍了数学软件 MATLAB 辅助机械原理分析的方法。运用解析法,通过建立数学模型,对机构与机器进行精确的分析与综合,是机械原理学科发展的重要方向。全书分为八章,分别应用 MATLAB 进行了平面连杆机构的运动分析、平面连杆机构的力分析、连杆机构设计、凸轮机构设计、齿轮机构设计、机械的运转及其速度波动的调节、机构优化设计和工程应用分析案例等,其中前七个专题内容通过数学模型的建立、计算实例的介绍、MATLAB 程序的编制,深入浅出地介绍了 MATLAB 在机械原理中的应用,最后一个专题内容通过四个工程案例介绍了 MATLAB 在机械系统设计与分析中的应用。书中大量的程序实例不但实用,更包含作者多年在机械原理教学中使用 MATLAB 的经验,一些程序、图形和动画可以通过扫描二维码下载或观看。

《机械原理 MATLAB 辅助分析》(第二版)既可作为高等学校机械类专业选修课的教材,也可作为学习机械原理和机械原理课程设计的参考书。

图书在版编目(CIP)数据

机械原理 Matlab 辅助分析/李滨城,徐超编著. —2 版.
—北京:化学工业出版社,2018.9
“十三五”江苏省高等学校重点教材
ISBN 978-7-122-33144-1

I. ①机… II. ①李…②徐… III. ①机构学-计算机
辅助分析-Matlab 软件-高等学校-教材 IV. ①TH111-39

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2018)第 230750 号

责任编辑:丁建华 杜进祥

装帧设计:韩 飞

责任校对:边 涛

出版发行:化学工业出版社(北京市东城区青年湖南街 13 号 邮政编码 100011)

印 刷:北京市振南印刷有限责任公司

装 订:北京国马印刷厂

787mm×1092mm 1/16 印张 12 $\frac{3}{4}$ 字数 317 千字 2018 年 9 月北京第 2 版第 1 次印刷

购书咨询:010-64518888 售后服务:010-64518899

网 址: <http://www.cip.com.cn>

凡购买本书,如有缺损质量问题,本社销售中心负责调换。

定 价: 36.00 元

版权所有 违者必究

前言

机械原理 MATLAB 辅助分析

“机械原理”课程是机械类专业必修的一门核心主干技术基础课程，该课程的教学质量是关系到机械类学生能否成为创新人才的重要条件之一，也是各高校机械类专业提高本科教学质量的关键指标。现今，计算机辅助设计在机械原理学科中得到了广泛的应用。为了在教学中培养学生利用计算机先进软件解决实际问题的思维方法和动手能力，我们从2007年开始尝试在机械原理教学中应用MATLAB软件辅助机械原理分析与综合，已执行至今。在多年教学改革实践的基础上，编写了《机械原理 MATLAB 辅助分析》（第一版），2011年出版。随着信息技术的高速发展，我们开始了探索数字与信息环境下，如何全面引入数字技术，把数字资源、计算机辅助分析技术与教学内容密切结合，探索数字与信息环境下的教学手段与教学模式的改革，取得了良好的教学效果，积累了丰富的课程数字资源，包括程序、图像和动画等，将数字化资源与传统纸质教材结合并一体化设计，极大地丰富了知识的呈现形式，拓展了原有的教材内容，在提高课程教学效果的同时，为学生学习提供了更加广阔的思维与探索的空间。

此次修订是在本书第一版的基础上，希望更加注重学科传统内容、现代信息技术和先进教学模式的融合，将教学内容和教学活动有机地结合起来，重点从以下两个方面进行了修订。

在内容上，新增“工程应用分析案例——机械系统设计与分析”一章，目的是强化学生借助于信息技术、综合应用机械原理知识解决工程实际问题的能力，启迪创新思维，培养工程意识，丰富工程认知，为创新实践能力的提高打下良好的基础。

在出版形式上，通过增加基于移动终端和互联网的多媒体数字资源，使之成为集文字、程序、图像、动画为一体的多媒体教材，形成一套传统教学内容和现代化教学手段相结合的新形态教材。这些数字资源在修订版书中以二维码的形式出现（本书配套程序的二维码列在本页，图像、动画二维码位于正文相应位置），扫描后即可下载或观看，以方便学生随时随地使用移动设备进行学习，突破时空、地域的限制。我们相信这套新形态教材无论对配合教师的教学，还是为学生提供基于网络拓展的学习，都将会提供方便，从而极大地提高教、学两方面的效率以及人才的培养质量。

江苏科技大学有关领导和兄弟院校机械原理学科组的教师对本书的修订给予了热情的帮助和支持，在此谨致深切的谢意。

由于编者水平有限，书中定有不妥之处，恳请读者批评指正。



本书配套程序下载

编者

2018年9月

第一版前言

机械原理 MATLAB 辅助分析

现今,计算机辅助设计在机械原理学科中得到了广泛的应用。为了在教学中培养学生利用计算机先进软件解决实际问题的思维方法和动手能力,我们从2007年开始尝试在机械原理教学中应用MATLAB辅助机械原理分析与综合,在多年教学改革实践的基础上,编写了这本《机械原理 MATLAB 辅助分析》。

本书运用科学与工程计算语言MATLAB进行编程计算,它是一种数值计算的优秀工具,易学易用,一般学生只要经过10多个小时的练习就能够用它完成所需要的计算。

本书在内容编写上首先是应用解析法建立分析或综合的数学模型,然后通过具体的计算实例来说明数学模型的使用方法,接着用MATLAB进行编程计算。书中所附程序全部在计算机上调试通过,有些实例还根据运算结果绘制出了相应的分析曲线图和设计仿真图。其目的方面可加深学生对课程内容的理解,提高分析问题和解决问题的能力;另一方面,意在培养学生独立编程能力,掌握MATLAB编程方法和技巧。

在编写本书过程中,编者参考了高等院校理工科机械类专业机械原理课程的现行教学大纲,也参照了兄弟院校编写的《机械原理》有关教材。

江苏科技大学有关领导和机械原理学科组对本书的编写和出版给予了热情的帮助和支持,在此谨致深切的谢意。

由于编者水平有限,加之编写仓促,书中定有不妥之处,恳请读者批评指正。

编者

2010年10月

目 录

机械原理 MATLAB 辅助分析

第一章 平面连杆机构的运动分析	1
第一节 平面连杆机构运动分析概述	1
第二节 铰链四杆机构的运动分析	2
第三节 曲柄滑块机构的运动分析	7
第四节 导杆机构的运动分析	12
第五节 六杆机构的运动分析	17
习题	27
第二章 平面连杆机构的力分析	31
第一节 平面连杆机构力分析概述	31
第二节 铰链四杆机构的力分析	32
第三节 曲柄滑块机构的力分析	39
第四节 导杆机构的力分析	45
第五节 六杆机构的力分析	51
习题	60
第三章 连杆机构设计	64
第一节 铰链四杆机构类型判断	64
第二节 几何法按连杆上活动铰链已知位置设计四杆机构	69
第三节 位移矩阵法按连杆预定位置设计四杆机构	78
第四节 解析法按连杆预定位置设计四杆机构	83
第五节 按预定的运动规律设计四杆机构	86
第六节 按行程速比系数及有关参数设计四杆机构	91
习题	100
第四章 凸轮机构设计	105
第一节 推杆常用的运动规律	105
第二节 凸轮轮廓曲线的设计	106
第三节 程序设计实例	109
习题	117
第五章 齿轮机构设计	119
第一节 渐开线函数的计算	119

第二节	渐开线标准直齿圆柱齿轮的设计计算	123
第三节	直齿圆柱齿轮机构传动设计计算	128
第四节	渐开线齿轮的范成	130
习题	134
第六章	机械的运转及其速度波动的调节	135
第一节	机械的运转及其速度波动的调节概述	135
第二节	机械系统的等效动力学模型	136
第三节	机械运动方程式	139
第四节	机械运转的速度波动及其调节方法	147
习题	149
第七章	机构优化设计	151
第一节	平面连杆机构再现已知运动规律的优化设计	151
第二节	平面连杆机构再现已知运动轨迹的优化设计	156
第三节	凸轮机构最大压力角及其位置的确定	161
习题	165
第八章	工程应用分析案例——机械系统设计与分析	166
第一节	插床导杆机构运动学和动力学分析	166
第二节	四自由度工业机械手位姿分析	179
第三节	并联机床运动学位置逆解分析	184
第四节	工程管道相贯线切割设备的设计	190
参考文献	198

第一章

平面连杆机构的运动分析

第一节 平面连杆机构运动分析概述

机构的运动分析，就是按照已知的起始构件运动规律来确定机构中其他构件的运动。它的具体任务：一是求构件的位置；二是求构件的速度；三是求构件的加速度。

一、数学模型的建立

平面连杆机构属闭环机构，在用解析法进行机构运动分析时，采用封闭矢量多边形法求解较为简便。首先建立机构封闭矢量方程式，然后对时间求一阶导数得到速度方程，对时间求二阶导数得到加速度方程。

二、程序设计

每个平面连杆机构运动分析 MATLAB 程序都由主程序和子函数两部分组成，其程序设计流程如图 1-1 所示。

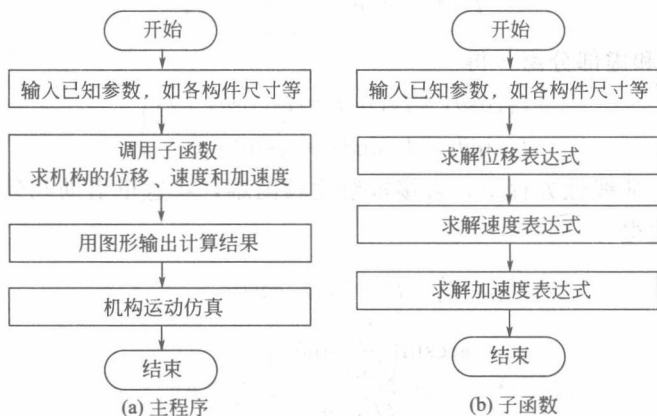


图 1-1 平面连杆机构运动分析程序设计流程

子函数的任务是求机构在某一位置时，各构件的位移、速度和加速度；主程序的任务是求机构在一个工作循环内各构件的位移、速度和加速度的变化规律，并用线图表示出来，同时进行机构运动仿真。

第二节 铰链四杆机构的运动分析

在图 1-2 所示的铰链四杆机构中, 已知各构件的尺寸及原动件 1 的方位角 θ_1 和匀角速度 ω_1 , 需对其位置、速度和加速度进行分析。

一、数学模型的建立

为了对机构进行运动分析, 先如图 1-2 建立直角坐标系, 并将各构件表示为杆矢, 为了

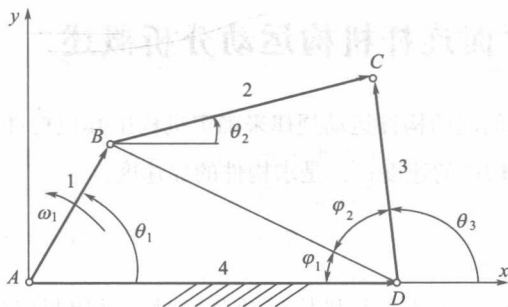


图 1-2 铰链四杆机构

求解方便, 将各杆矢用指数形式的复数表示。

1. 位置分析

如图 1-2 所示, 由封闭图形 ABCDA 可写出机构各杆矢所构成的封闭矢量方程

$$\vec{l}_1 + \vec{l}_2 = \vec{l}_3 + \vec{l}_4 \quad (1-1)$$

其复数形式表示为

$$l_1 e^{i\theta_1} + l_2 e^{i\theta_2} = l_3 e^{i\theta_3} + l_4 \quad (1-2)$$

将式 (1-2) 的实部和虚部分离, 得

$$\left. \begin{aligned} l_1 \cos\theta_1 + l_2 \cos\theta_2 &= l_3 \cos\theta_3 + l_4 \\ l_1 \sin\theta_1 + l_2 \sin\theta_2 &= l_3 \sin\theta_3 \end{aligned} \right\} \quad (1-3)$$

由于式(1-3)是一个非线性方程组, 直接求解比较困难, 在这里借助几何方法进行求解, 在图中连接 BD, 由此得

$$\left. \begin{aligned} l_{BD}^2 &= l_1^2 + l_4^2 - 2l_1 l_4 \cos\theta_1 \\ \varphi_1 &= \arcsin\left(\frac{l_1}{l_{BD}} \sin\theta_1\right) \\ \varphi_2 &= \arccos\left(\frac{l_{BD}^2 + l_3^2 - l_2^2}{2l_{BD}l_3}\right) \\ \theta_3 &= \pi - \varphi_1 - \varphi_2 \\ \theta_2 &= \arcsin\left(\frac{l_3 \sin\theta_3 - l_1 \sin\theta_1}{l_2}\right) \end{aligned} \right\} \quad (1-4)$$

2. 速度分析

将式(1-2) 对时间 t 求一次导数, 得速度关系

$$l_1 \omega_1 e^{i\theta_1} + l_2 \omega_2 e^{i\theta_2} = l_3 \omega_3 e^{i\theta_3} \quad (1-5)$$

将式 (1-5) 的实部和虚部分离, 得

$$\left. \begin{aligned} l_1 \omega_1 \cos\theta_1 + l_2 \omega_2 \cos\theta_2 &= l_3 \omega_3 \cos\theta_3 \\ l_1 \omega_1 \sin\theta_1 + l_2 \omega_2 \sin\theta_2 &= l_3 \omega_3 \sin\theta_3 \end{aligned} \right\} \quad (1-6)$$

若用矩阵形式来表示, 则式 (1-6) 可写为

$$\begin{bmatrix} -l_2 \sin\theta_2 & l_3 \sin\theta_3 \\ l_2 \cos\theta_2 & -l_3 \cos\theta_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \omega_2 \\ \omega_3 \end{bmatrix} = \omega_1 \begin{bmatrix} l_1 \sin\theta_1 \\ -l_1 \cos\theta_1 \end{bmatrix} \quad (1-7)$$

解式 (1-7) 即可求得两个角速度 ω_2 、 ω_3 。

3. 加速度分析

将式(1-2) 对时间 t 求二次导数, 可得加速度关系表达式

$$\begin{bmatrix} -l_2 \sin\theta_2 & l_3 \sin\theta_3 \\ l_2 \cos\theta_2 & -l_3 \cos\theta_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\omega_2 l_2 \cos\theta_2 & \omega_3 l_3 \cos\theta_3 \\ -\omega_2 l_2 \sin\theta_2 & \omega_3 l_3 \sin\theta_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \omega_2 \\ \omega_3 \end{bmatrix} = \omega_1 \begin{bmatrix} \omega_1 l_1 \cos\theta_1 \\ \omega_1 l_1 \sin\theta_1 \end{bmatrix} \quad (1-8)$$

解式 (1-6) 即可求得两个角加速度 α_2 、 α_3 。

二、计算实例

【例 1-1】 如图 1-2 所示, 已知铰链四杆机构各构件的尺寸为: $l_1 = 101.6\text{mm}$, $l_2 = 254\text{mm}$, $l_3 = 177.8\text{mm}$, $l_4 = 304.8\text{mm}$, 原动件 1 以匀角速度 $\omega_1 = 250\text{rad/s}$ 逆时针转动, 计算构件 2 和构件 3 的角位移、角速度及角加速度, 并绘制出运动线图。

三、程序设计

铰链四杆机构 MATLAB 程序由主程序 crank_rocker_main 和子函数 crank_rocker 两部分组成。

1. 主程序 crank_rocker_main 文件

```
*****
```

```
%1. 输入已知数据
```

```
clear;
```

```
l1=101.6; l2=254; l3=177.8; l4=304.8;
```

```
omega1=250;
```

```
alpha1=0;
```

```
hd=pi/180; du=180/pi;
```

```
%2. 调用子函数 crank_rocker 计算铰链四杆机构位移,角速度,角加速度
```

```
for n1=1:361
```

```
theta1=(n1 - 1) * hd;
```

```
[theta, omega, alpha]=crank_rocker(theta1, omega1, alpha1, l1, l2, l3, l4);
```

```
theta2(n1)=theta(1); theta3(n1)=theta(2);
```

```
omega2(n1)=omega(1); omega3(n1)=omega(2);
```

```
alpha2(n1)=alpha(1); alpha3(n1)=alpha(2);
```

```
end
```

```
%3. 角位移、角速度、角加速度和四杆机构图形输出
```

```
figure(1);
```

```
n1=1:361;
```

```
subplot(2,2,1); % 绘位移线图
```

```
plot(n1, theta2 * du, n1, theta3 * du, 'k');
```

```
title('角位移线图');
```

```
xlabel('曲柄转角 \ theta _ 1 / \ circ');
```

```
ylabel('角位移 / \ circ');
```

```
grid on; hold on;
```

```
text(140,170, '\ theta _ 3');
```

```
text(140,30, '\ theta _ 2');
```

```
subplot(2,2,2); % 绘角速度线图
```

```
plot(n1, omega2, n1, omega3, 'k')
```

```
title('角速度线图');
```

```
xlabel('曲柄转角 \ theta _ 1 / \ circ');
```

```
ylabel('角速度 / rad \ cdots ^ {-1}');
```

```
grid on; hold on;
```

```
text(250,130, '\ omega _ 2');
```

```
text(130,165, '\ omega _ 3');
```

```
subplot(2,2,3); % 绘角加速度线图
```

```
plot(n1, alpha2, n1, alpha3, 'k')
```

```
title('角加速度线图');
```

```
xlabel('曲柄转角 \ theta _ 1 / \ circ');
```

```
ylabel('角加速度 / rad \ cdots ^ {-2}');
```

```
grid on; hold on;
```

```
text(230,2e4, '\ alpha _ 2');
```

```
text(30,7e4, '\ alpha _ 3');
```

```
subplot(2,2,4); % 铰链四杆机构图形输出
```

```
x(1)=0;
```

```
y(1)=0;
```

```
x(2)=l1 * cos(70 * hd);
```

```
y(2)=l1 * sin(70 * hd);
```

```
x(3)=l4 + l3 * cos(theta3(71));
```

```
y(3)=l3 * sin(theta3(71));
```

```
x(4)=l4;
```

```
y(4)=0;
```

```
x(5)=0;
```

```
y(5)=0;
```

```
plot(x,y);
```

```

grid on;hold on;
plot(x(1),y(1),'o');
plot(x(2),y(2),'o');
plot(x(3),y(3),'o');
plot(x(4),y(4),'o');
title('铰链四杆机构');
xlabel('mm')
ylabel('mm')
axis([- 50 350 - 20 200]);%

```

%4. 铰链四杆机构运动仿真

```

figure(2)
m=moviein(20);
j=0;
for n1=1:5:360
    j=j+1;
    clf;
    x(1)=0;
    y(1)=0;
    x(2)=l1*cos((n1-1)*hd);
    y(2)=l1*sin((n1-1)*hd);
    x(3)=l4+l3*cos(theta3(n1));
    y(3)=l3*sin(theta3(n1));
    x(4)=l4;
    y(4)=0;
    x(5)=0;
    y(5)=0;
    plot(x,y);
    grid on;hold on;
    plot(x(1),y(1),'o');
    plot(x(2),y(2),'o');
    plot(x(3),y(3),'o');
    plot(x(4),y(4),'o');
    axis([- 150 350 - 150 200]);
    title('铰链四杆机构'); xlabel('mm'); ylabel('mm')
    m(j)=getframe;
end
movie(m);

```

2. 子函数 crank_rocker 文件

```

*****
function [theta,omega,alpha]=crank_rocker(theta1,omega1,alpha1,l1,l2,l3,l4)
%1. 计算从动件的角位移
L=sqrt(l4*l4+l1*l1-2*l1*l4*cos(theta1));
phi=asin((l1./L)*sin(theta1));
beta=acos((-l2*l2+l3*l3+L*L)/(2*l3*L));
if beta<0
    beta=beta+pi;

```

```

end
theta3=pi-phi-beta; % theta3 表示杆 3 转过角度
theta2=asin((l3 * sin(theta3) - l1 * sin(theta1))/l2); % theta2 表示杆 2 转过角度
theta=[theta2;theta3]

%2. 计算从动件的角速度
A=[-l2 * sin(theta2), l3 * sin(theta3);
   l2 * cos(theta2), -l3 * cos(theta3)]; % 机构从动件的位置参数矩阵
B=[l1 * sin(theta1); -l1 * cos(theta1)]; % 机构原动件的位置参数列阵
omega=A \ (omega1 * B); % 机构从动件的速度列阵
omega2=omega(1); omega3=omega(2);

%3. 计算从动件的角加速度
A=[-l2 * sin(theta2), l3 * sin(theta3);
   l2 * cos(theta2), -l3 * cos(theta3)];
At=[-omega2 * l2 * cos(theta2), omega3 * l3 * cos(theta3);
     -omega2 * l2 * sin(theta2), omega3 * l3 * sin(theta3)];
B=[l1 * sin(theta1); -l1 * cos(theta1)]; % 机构原动件的位置参数列阵
Bt=[omega1 * l1 * cos(theta1); omega1 * l1 * sin(theta1)]; % Bt=dB/dt
alpha=A \ (-At * omega + alpha1 * B + omega1 * Bt); % 机构从动件的加速度列阵
*****

```

四、运算结果

图 1-3 为铰链四杆机构的运动线图和机构运动仿真图。

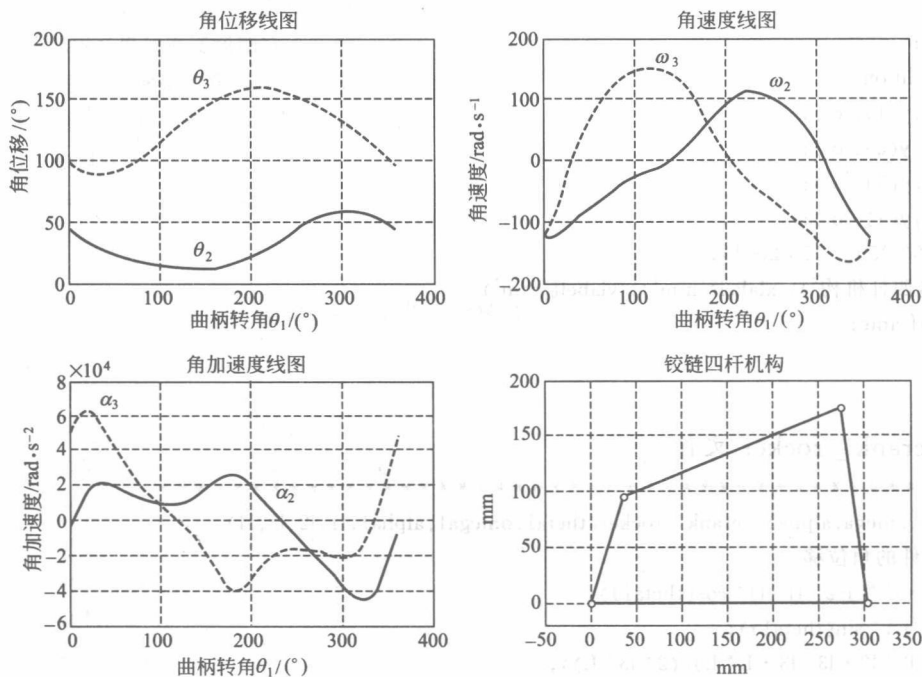


图 1-3 铰链四杆机构运动线图和机构运动仿真图

第三节 曲柄滑块机构的运动分析

在图 1-4 所示的曲柄滑块机构中, 已知各构件的尺寸及原动件 1 的方位角 θ_1 和匀角速度 ω_1 , 需对其位置、速度和加速度进行分析。

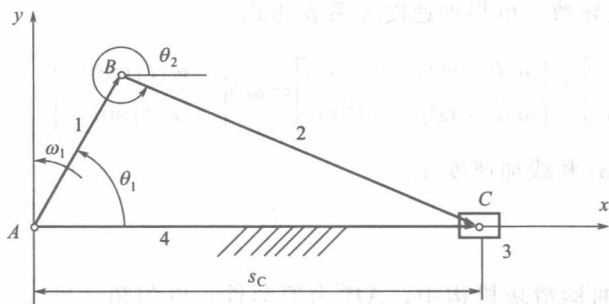


图 1-4 曲柄滑块机构



动画

一、数学模型的建立

为了对机构进行运动分析, 先如图 1-4 建立直角坐标系, 将各构件表示为杆矢, 并将各杆矢用指数形式的复数表示。

1. 位置分析

如图 1-4 所示, 由封闭图形 ABCA 可写出机构各杆矢所构成的封闭矢量方程

$$\vec{l}_1 + \vec{l}_2 = \vec{s}_C \quad (1-9)$$

其复数形式表示为

$$l_1 e^{i\theta_1} + l_2 e^{i\theta_2} = s_C \quad (1-10)$$

将式 (1-10) 的实部和虚部分离, 得

$$\left. \begin{aligned} l_1 \cos\theta_1 + l_2 \cos\theta_2 &= s_C \\ l_1 \sin\theta_1 + l_2 \sin\theta_2 &= 0 \end{aligned} \right\} \quad (1-11)$$

由式(1-11) 得

$$\left. \begin{aligned} \theta_2 &= \arcsin\left(\frac{-l_1 \sin\theta_1}{l_2}\right) \\ s_C &= l_1 \cos\theta_1 + l_2 \cos\theta_2 \end{aligned} \right\} \quad (1-12)$$

2. 速度分析

将式(1-10) 对时间 t 求一次导数, 得速度关系

$$il_1\omega_1 e^{i\theta_1} + il_2\omega_2 e^{i\theta_2} = v_C \quad (1-13)$$

将式 (1-13) 的实部和虚部分离, 得

$$\left. \begin{aligned} l_1\omega_1 \cos\theta_1 + l_2\omega_2 \cos\theta_2 &= 0 \\ -l_1\omega_1 \sin\theta_1 - l_2\omega_2 \sin\theta_2 &= v_C \end{aligned} \right\} \quad (1-14)$$

若用矩阵形式来表示, 则式 (1-14) 可写为

$$\begin{bmatrix} l_2 \sin\theta_2 & 1 \\ -l_2 \cos\theta_2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \omega_2 \\ v_C \end{bmatrix} = \omega_1 \begin{bmatrix} -l_1 \sin\theta_1 \\ l_1 \cos\theta_1 \end{bmatrix} \quad (1-15)$$

解式 (1-15) 即可求得角速度 ω_2 和线速度 v_C 。

3. 加速度分析

将式(1-10) 对时间 t 求二次导数, 可得加速度关系表达式

$$\begin{bmatrix} l_2 \sin\theta_2 & 1 \\ -l_2 \cos\theta_2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha_2 \\ a_C \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \omega_2 l_2 \cos\theta_2 & 0 \\ \omega_2 l_2 \sin\theta_2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \omega_2 \\ v_C \end{bmatrix} = \omega_1 \begin{bmatrix} -\omega_1 l_1 \cos\theta_1 \\ -\omega_1 l_1 \sin\theta_1 \end{bmatrix} \quad (1-16)$$

解式 (1-16) 即可求得角加速度 α_2 和线加速度 a_C 。

二、计算实例

【例 1-2】 在图 1-4 所示的曲柄滑块机构中, AB 为原动件, 以匀角速度 $\omega_1 = 10 \text{ rad/s}$ 逆时针旋转, 曲柄和连杆的长度分别为 $l_1 = 100 \text{ mm}$, $l_2 = 300 \text{ mm}$ 。试确定连杆 2 和滑块 3 的位移、速度和加速度, 并绘制出运动线图。

三、程序设计

曲柄滑块机构 MATLAB 程序由主程序 `slider_crank_main` 和子函数 `slider_crank` 两部分组成。

1. 主程序 `slider_crank_main` 文件

```

*****
%1. 输入已知数据
clear;
l1=100;
l2=300;
e=0;
hd=pi/180;
du=180/pi;
omegal=10;
alpha1=0;

%2. 调用子函数 slider_crank 计算曲柄滑块机构位移,速度,加速度
for n1=1:720
    theta1(n1)=(n1-1)*hd;
    [theta2(n1),s3(n1),omega2(n1),v3(n1),alpha2(n1),a3(n1)]=slider_crank(theta1(n1),omegal,alpha1,l1,l2,e);
end

%3. 位移,速度,加速度和曲柄滑块机构图形输出
figure(11);
n1=1:720;

```

```

subplot(2,2,1); % 绘位移线图
[AX, H1, H2]=plotyy(theta1 * du, theta2 * du, theta1 * du, s3);
set(get(AX(1), 'ylabel'), 'String', '连杆角位移/\ circ')
set(get(AX(2), 'ylabel'), 'String', '滑块位移/mm')
title('位移线图');
xlabel('曲柄转角 \ theta _ 1/\ circ')
grid on;

subplot(2,2,2); % 绘速度线图
[AX, H1, H2]=plotyy(theta1 * du, omega2, theta1 * du, v3)
title('速度线图');
xlabel('曲柄转角 \ theta _ 1/\ circ')
ylabel('连杆角速度/rad \ cdots ^ {-1}')
set(get(AX(2), 'ylabel'), 'String', '滑块速度/mm \ cdots ^ {-1}')
grid on;

subplot(2,2,3); % 绘加速度线图
[AX, H1, H2]=plotyy(theta1 * du, alpha2, theta1 * du, a3)
title('加速度线图');
xlabel('曲柄转角 \ theta _ 1/\ circ')
ylabel('连杆角加速度/rad \ cdots ^ {-2}')
set(get(AX(2), 'ylabel'), 'String', '滑块加速度/mm \ cdots ^ {-2}')
grid on;

subplot(2,2,4); % 绘曲柄滑块机构图
x(1)=0;
y(1)=0;
x(2)=l1 * cos(70 * hd);
y(2)=l1 * sin(70 * hd);
x(3)=s3(70);
y(3)=e;
x(4)=s3(70);;
y(4)=0;
x(5)=0;
y(5)=0;
x(6)=x(3) - 40;
y(6)=y(3) + 10;
x(7)=x(3) + 40;
y(7)=y(3) + 10;
x(8)=x(3) + 40;
y(8)=y(3) - 10;
x(9)=x(3) - 40;
y(9)=y(3) - 10;
x(10)=x(3) - 40;

```



```
y(10)=y(3) + 10;
```

```
i=1:5;
```

```
plot(x(i),y(i));
```

```
grid on;
```

```
hold on;
```

```
i=6:10;
```

```
plot(x(i),y(i));
```

```
title('曲柄滑块机构');
```

```
grid on;
```

```
hold on;
```

```
xlabel('mm')
```

```
ylabel('mm')
```

```
axis([- 50 400 - 20 130]);
```

```
plot(x(1),y(1),'o');
```

```
plot(x(2),y(2),'o');
```

```
plot(x(3),y(3),'o');
```

%4. 曲柄滑块机构运动仿真

```
figure(2)
```

```
m=moviein(20);
```

```
j=0;
```

```
for n1=1:5:360
```

```
    j=j + 1;
```

```
    clf;
```

```
    %
```

```
    x(1)=0;
```

```
    y(1)=0;
```

```
    x(2)=l1 * cos(n1 * hd);
```

```
    y(2)=l1 * sin(n1 * hd);
```

```
    x(3)=s3(n1);
```

```
    y(3)=e;
```

```
    x(4)=(l1 + l2 + 50);
```

```
    y(4)=0;
```

```
    x(5)=0;
```

```
    y(5)=0;
```

```
    x(6)=x(3) - 40;
```

```
    y(6)=y(3) + 10;
```

```
    x(7)=x(3) + 40;
```

```
    y(7)=y(3) + 10;
```

```
    x(8)=x(3) + 40;
```

```
    y(8)=y(3) - 10;
```

```
    x(9)=x(3) - 40;
```