

# 儀 器 零 件 講 义

北京鋼鐵學院機械零件教研組 合編  
北京石油學院機械零件教研組

1960年1月

# 目 錄

緒論.....	1
§ 1. 仪器制造工业发展概况.....	1
§ 2. 仪器零件課程的性質及任务.....	1
§ 3. 仪器的用途和分类.....	2
§ 4. 仪器構造的特点.....	2
§ 5. 仪器的設計原則.....	3
第一章 公差与配合.....	4
§ 1. 互換性概念.....	4
§ 2. 基本定义.....	5
§ 3. 精度等級及其選擇.....	5
§ 4. 配合种类及其選擇.....	7
§ 5. 表面光洁度及其選擇.....	9
第二章 仪器制造中应用的材料.....	13
§ 1. 概述.....	13
§ 2. 金屬材料.....	13
§ 3. 非金屬材料.....	24
第三章 零件的联接.....	30
§ 1. 鍛接.....	30
§ 2. 鉚鍛.....	33
§ 3. 膠接.....	38
§ 4. 膜接.....	41
§ 5. 鋼接.....	41
§ 6. 塑造联接.....	44
§ 7. 壓合联接.....	45
§ 8. 弯折联接.....	46
§ 9. 螺紋联接.....	48
§ 10. 銷釘联接和速拆联接.....	66
第四章 直線运动导軌.....	69
§ 1. 概述.....	69
§ 2. 滑动摩擦导軌.....	70
§ 3. 滚动摩擦导軌.....	73
§ 4. 弹性摩擦导軌.....	75
第五章 回轉运动导軌.....	76
§ 1. 概述.....	76
§ 2. 圆柱步承.....	76
§ 3. 圆錐.....	77

§ 4. 球面支承.....	89
§ 5. 滚动摩擦支承.....	92
§ 6. 弹性摩擦支承.....	98
§ 7. 液体或气体摩擦支承.....	100
§ 8. 减少或气体摩擦支承.....	100
<b>第六章 弹性元件.....</b>	<b>102</b>
§ 1. 概述.....	102
§ 2. 弹簧的材料和许用应力的选择.....	103
§ 3. 螺旋弹簧.....	109
§ 4. 片簧.....	119
§ 5. 盘簧.....	122
§ 6. 双金属弹簧.....	132
§ 7. 弯管弹簧(波顿管).....	135
§ 8. 皱纹管.....	137
§ 9. 膜片和膜盒.....	140
<b>第七章 摩擦传动和挠性体传动.....</b>	<b>142</b>
§ 1. 摩擦传动.....	142
§ 2. 挠性体传动.....	144
<b>第八章 齿轮传动.....</b>	<b>146</b>
§ 1. 概述.....	146
§ 2. 齿轮啮合原理.....	147
§ 3. 齿轮的强度计算.....	162
§ 4. 圆锥齿轮传动.....	165
§ 5. 蝶轮传动.....	168
§ 6. 摆环啮合齿轮用啮合和梢形啮合.....	172
§ 7. 特殊传动.....	177
§ 8. 齿轮传动中力矩和效率的计算.....	179
§ 9. 仪器制造中齿轮传动的特点及设计方法.....	181
§ 10. 齿轮的结构.....	183
§ 11. 消除齿轮传动空程误差的方法.....	188
<b>第九章 典型机构.....</b>	<b>190</b>
§ 1. 正切与正弦机构.....	190
§ 2. 摆杆机构.....	191
§ 3. 曲柄连杆机构.....	193
§ 4. 凸轮机构.....	195
§ 5. 马尔他机构.....	199
<b>第十章 调速器和阻尼器.....</b>	<b>203</b>
§ 1. 调速器.....	203
§ 2. 阻尼器.....	210
<b>第十一章 限动器、定位器及棘轮机构.....</b>	<b>214</b>

§ 1. 限动器.....	214
§ 2. 定位器.....	220
§ 3. 棘輪機構.....	223
<b>第十二章 軸和联軸器.....</b>	<b>227</b>
§ 1. 軸.....	227
§ 2. 機械性軸.....	227
§ 3. 联軸器.....	230
<b>第十三章 示數裝置.....</b>	<b>242</b>
§ 1. 概述.....	242
§ 2. 标尺.....	242
§ 3. 指針.....	245
§ 4. 标尺指針示數裝置的誤差.....	246
<b>第十四章 仪器的外壳.....</b>	<b>248</b>
§ 1. 概述.....	248
§ 2. 外壳的种类.....	249
§ 3. 外壳設計中的几个問題.....	250
<b>第十五章 仪器設計方法概述.....</b>	<b>254</b>
§ 1. 仪器的設計步驟.....	254
§ 2. 仪器使用要求分析.....	254
§ 3. 仪器的簡圖設計.....	254
§ 4. 仪器的技术設計.....	255
§ 5. 仪器工作图和装配图的繪制，試制与試驗.....	256

## 緒論

### § 1 仪器制造工業發展概況

仪器制造业的发展是与一个国家的科学、技术、工业、特别是机器制造业的发展有着密切的联系。仪器对国民经济、科学和技术的发展起着巨大的作用。人们可以利用仪器来观察、记录、报告、计算、统计、操纵以及遥远控制等等，以代替人们繁杂而费时的工作。例如在冶金、动力和化学工业中应用仪器来自动调节和控制生产过程，这样就大大地提高了劳动生产率和改善了劳动条件，给国家创造很大的财富。

在机器制造业中应用仪器，使生产设备自动化，就可给我们带来巨大的经济效益。作为机器制造工业组成部分的仪器制造工业已逐渐形成为社会主义工业中的独立部门。在我国发展国民经济的第二个五年计划中，就规定了仪器制造工业是整个机器制造工业中四个发展重点之一。

人类在生产和科学发展中很早就应用了各种仪器。我国古代文化发展最早，对仪器的发明创造，曾有过辉煌的贡献。三国时魏国博士马钧创制了指南车；晋书所载的记里鼓车中所采用的轮系与现代汽车上里程计所用的轮系在原理上完全相同。此外，在公元一世纪，天文学家张衡（公元78~139年）发明了浑天仪与地动仪。这种仪器都是用铜制造得非常精细的，代表了当时我国仪器制造的高度水平。

宋朝以后，由于残酷的封建统治和近百年来受到帝国主义的侵略，使我国科学技术的发展受到严重的阻碍。在解放前国民党反动统治时期，更是一向不注意发展祖国的仪器制造工业。仅有的一些私营仪器制造厂，也是厂小、工人少、设备差、产品也不固定，并且品种很少。

解放后，在党和政府的正确领导下，在苏联专家无私的帮助下，经过短短的十年，我国已先后建成了许多完全现代化的仪器制造厂，如哈尔滨量具刃具厂、哈尔滨电表仪器厂、西安热工仪器厂等，并且已经能够生产许多热工仪表、光学机械仪器、金属和非金属材料试验机、试验室仪器、气象仪器、精密机械、示数仪器和电子仪器等。特别是在大跃进中，我国制造出许多过去从未制造过的，达到世界水平的仪器。祖国人民的智慧得到了充分的发挥；祖国的仪器制造业正在飞速的前进。

伟大的苏联人民在仪器的设计制造方面获得了卓越的成就。天才的学者罗蒙諾索夫（М. В. Ломоносов 1711~1765年）是苏联仪器制造的奠基者。他曾研究和设计过光学仪器及精密仪器，其中包括航海钟表。其他如俄国发明家库利宾（И. П. Кулибин，1735~1818年），曾经设计和制造过望远镜，光学电报机、探照灯与最复杂的机构；伟大的俄国学者门捷列夫（Д. И. Менделеев，1834~1907年）在重量振动方面有其经典著作。尤其是最近两年来，苏联在征服宇宙方面的飞跃（发展）和所取得的光辉成就，充分地说明了苏联仪器制造的高度水平。无疑地，苏联的仪器制造工业走在世界的最前列。

### § 2 仪器零件课程的性质及其任务

仪器零件课程是介于普通基础课（数学、理论力学、材料力学和机械原理等）与仪器专

业課之間的基础課程。在这門課程中，討論用于仪器中的各种典型零件和部件的構造和計算方法，为以后的专业課学习中和科学的研究中所遇到的仪器設計工作打下基础。

### §3. 仪器的用途和分类

任何一个科学試驗或技术实验之目的在于测定或比較客觀現象上的某些因素的价值，把这些价值引入仪器中，經過其内部的技术处理后轉变成因可供人們了解其中性質、質量和数量的讀数或相似的表示。从事这种工作的器具，我們統称之为仪器。

由于仪器在用途上的不同，其結構有的是很簡單的，但有的是非常复杂的。例如一个蒸汽压力計是非帶简单的仪器，它只由彈簧管受力的大小轉变为指針的讀數；但一架計算机的構造則不象溫度計或压力計那样簡單了，它不但結構复杂，而且因素和操縱也复杂得多了。多种因数引入仪器后，就可引出数学答案來。

仪器的用途既是有关科学研究和生产方面的，因此我們也可以把仪器合分为二大类：即實驗性仪器和工程性仪器。而所有的工程性仪器几乎全是改进和发展自實驗性仪器。因此實驗性仪器可說具有双重作用的，一方面为求出科学研究上的結果，另一方面则作为工程性仪器的先导。

仪器除这二种性質上的不同外，还可依其用途的不同而分成下列四类：

1. 測量仪器——对已存在的未知值表示出相对的比較值或絕對值。例如溫度計，压力計和分厘卡等以及与以上作用相似的仪器或量具均屬之。

2. 控制仪器——接受、傳送或应用已決定了的物理数据，使机構的終点或中間工作部分能自動地去調整或操縱机器的动作來达到和符合要求中的作业数据。例如冷藏机的恒溫器，原动机的調整器以及飞机的自动导航仪等均屬此类。自动化轧鋼厂所用的操縱機構亦是以本类仪器作为主体的。

3. 記录仪器——仪器結構中具有自动机构，可隨未知值的变化情况而自動地記录其在單位時間內或某一過程內的变化的相对值或絕對值。这类仪器除表示出要求的未知值外，还具有一定程度的控制作用，亦即控制类仪器的初級部分。例如攝影机、自动記录的各种压力計和溫度計等均屬此类。

4. 計算仪器——綜合一切已知值或假定值，解出其答案來。例如算术或数学計算机等。本类仪器有时是控制仪器的主要部分。

此外，仪器仪表有时也按动力来分类，如电动仪表、气动仪表和气动液压仪表等。

有时仪器也按構成原理来分类，如电气仪器、机械仪器和光学仪器。

通常按照用途又可把仪器分为医疗仪器、試驗室仪器、热工仪器等等种类繁多不一而足。而且在各种工程和各种用途中又有各自的詳細分类法，在此不一一例举。

### §4. 仪器構造的特点

从構造上看仪器与机器並沒有截然不同的地方，但因为仪器和机器使用目的的不同因而在構造上是有一些区别的。机器的使用主要是为了作功或产生动力与傳递动力。产生动力或傳递动力的結果还是为了作功。而仪器的使用目的是为了觀察現象、測定数量、檢驗質量或計算数值等等，目的不是为了作功。

对于机器來說，无论是产生动力的原动机，傳递动力的傳动机或直接作功的工作机械，滿足一定的强度和剛度要求是具有首要意义的。但对于仪器表來說，因为它不作功，往往强度是不成問題的，而主考虑的是精确度問題，其次考慮剛度問題，並且考慮剛度問題在实际上也是为了滿足精度的要求。

在生产作业線上应用的仪器仪表往往就是机器的附件，因此在設計仪器时在構造上應該合于机器的要求。

仪器的構造原理与組成部分是因仪器种类的不同而異的。有的很簡單，如压力計；有的很复杂，如計算机。但仪器的工作条件方面，却有共同之点，这就是应力小、运动少、常受振动及較大的温度变化等。这些条件在設計仪器时是要充分考慮到的。

## §5 仪器的設計原則

仪器的設計原則大体如下：

1. 保証仪器的質量，使成为优良产品。
2. 保証結構施工工艺的簡單性——注意零件的形狀，零件的种类要少，材料便于施工以及零件的标准化等等。
3. 便于使用，容易拆裝和修理。
4. 注意零件和部件的互換性。
5. 成本要低——提高質量，降低成本要决定于各方面的因素。如設計的合理性、施工的方法、施工組織的管理、材料的使用、人工的多少、水电运输等一切的开支。
6. 保証仪器工作的可靠与耐久——这决定于結構是否合理、零件的尺寸和加工、零件的材料和热处理、仪器所受的动載荷和温度变化等。
7. 結構簡單和紧凑——它可以使成本降低，安装与保养容易，但是过于紧凑会使安装困难。
8. 尽量減少零件、部件和材料的种类和数目。这是降低成本、提高工艺性的好方法。
9. 減輕仪器的重量——采用新的結構和先进的生产方法，在不影响强度和耐久性的条件下，減輕零件、外壳和部件的重量。这对节约金属、提高生产率和降低成本均有好处。
10. 考慮結構的大小及形狀——仪器的結構的大小影响安装、重量和生产方法等。在設計时应考虑这些条件，定出合理的結構大小。仪器的形狀与生产制造方法有关，一般說來愈簡單愈好，并在可能的条件下，要考慮美观。

# 第一章 公差与配合

## §1. 互换性概念

用任何加工方法制造任何零件，要得到尺寸完全准确是非常困难的，甚至于不可能。产生制造误差的主要原因是以下一些因素：

- 1) 机床不准确，这是由于机床中零件及部件的加工和装配不准确引起的；
- 2) 所选择的加工工艺方案不合理；
- 3) 切削工具和夹具的不准确；
- 4) 刀具的磨损；
- 5) 机床——零件——刀具系统的弹性变形；
- 6) 热变形及内应力；
- 7) 测量及测量工具不准确；
- 8) 被加工材料的不均匀性，毛坯刚度及尺寸变动等等。

以上这些原因引起了尺寸、形状、表面光洁度及各表面相互位置的误差。这些误差在几个零件相互配合时就显得特别重要。现代工业技术要求配合零件能有互换性，也就是要求任何配合不需要将配合零件经过另外的加工或挑选就能彼此装配起来，并且配合质量又能符合产品技术条件的要求。消除了选择装配现象就能大大的加速装配过程，使装配过程易于进行流水作业，结果就降低了生产的成本。此外，由于零件的互换性就有可能制造备用零件，以便迅速的更换机件中任何损坏的零件。

为了得到具有互换性的零件，就必须使零件的尺寸误差限制在一定的、为机械机构所允许的、并由设计师在图纸上所规定的范围以内。

必须指出，不只单个零件需要有互换性，即使整个部件，如滚动轴承，离合器等同样都是可以互换的。

然而在有些情况下，互换性的条件使得制造零件时要求过高的精度，结果在实际上并不经济，有时甚至不可能。因而零件百分之一百地能互换（即完全互换）不一定都是恰当的。这就需要一种不完全互换，或者叫做有限互换性来做补充。此外，采用有限互换还可能由于下列原因：生产规模小，不可能合理地利用应有的设备；零件形状特别复杂，难于加工或度量；零件非常大或非常小，而要求极高的精度等等。

有限互换可以有以下这些：

1) 选择装配，或叫分组装配。即一批零件与另一批零件中不是任意拿出一个都能满足要求地配合起来，而只能把这两批零件分成若干组，相应的组之间，所有的零件都具有互换性。这种方法是能够在保证一定的配合特性下放宽零件加工时的公差，但是却增加了装配时的工作量。显然，这在综合经济利益上有利的情况下才采用。

2) 装配时，须加以附加的调整以补偿误差。

3) 应用统计原理，即一批零件中占据最不利的尺寸的零件，为数极少，因此我们可以适当地放大公差。这样，在产生不太大比例（例如10%）的废品的前提下，多数零件仍然是合格的。在不少场合下，虽然这样会有一些废品，但由于放大了零件加工时的公差，总的制造费用仍然会降低的。此外还有其他的一些有限互换，这里不作一一列举。

## §2. 基本定义

以下基本定义适用于光滑圆柱体的配合，以及平行平面的配合。

零件制造时不能准确地做成指定的尺寸，所以规定一个最大极限尺寸和一个最小极限尺寸，零件可以做成这两个尺寸间的任何尺寸。这个指定尺寸称为公称尺寸（或名义尺寸），对制成零件量得的尺寸称为实际尺寸。

最大极限尺寸和公称尺寸的差称为上偏差，最小极限尺寸和公称尺寸的差称为下偏差；最大极限尺寸和最小极限尺寸的差称为公差，公差也等于上偏差和下偏差的差。

一定公称尺寸的轴装入相同公称尺寸的孔，称为配合。因为轴和孔的尺寸不同，装入后可以表现出不同的配合性质。孔的实际尺寸大于轴的实际尺寸时，二者的差称为间隙。这样的配合称为动配合。孔的最大极限尺寸和轴的最小极限尺寸的差称为最大间隙。孔的最小极限尺寸和轴的最大极限尺寸的差称为最小间隙。

轴的实际尺寸大于孔的实际尺寸时，二者的差称为过盈。这样的配合称为静配合。轴的最大极限尺寸和孔的最小极限尺寸的差称为最大过盈。轴的最小极限尺寸和孔的最大极限尺寸的差称为最小过盈。

如果轴的最大极限尺寸大于孔的最小极限尺寸，而轴的最小极限尺寸小于孔的最大极限尺寸，轴的实际尺寸可能大于也可能小于孔的实际尺寸。这样的配合称为过渡配合，即可能做动配合，也可能做静配合。

区别两种配合制度：基孔制和基轴制。

孔的极限尺寸为一定，与不同极限尺寸的轴配合，以得到各种配合性质，称为基孔制配合。基孔制配合中的孔称为基准孔。基准孔下偏差为零，上偏差即为公差；因此它的最大极限尺寸等于公称尺寸与公差之和，最小极限尺寸等于公称尺寸。

轴的极限尺寸为一定，与不同极限尺寸的孔配合以得到各种配合性质的，称为基轴制配合。基轴制配合中的轴称为基准轴。基准轴的上偏差为零，下偏差即为公差；因此它的最大极限尺寸等于公称尺寸，最小极限尺寸等于公称尺寸与公差的差。

基孔制的优点主要是便于利用标准的孔刀具，如钻头、铰刀、剃刀等，因而降低了制造成本。基孔制在机械制造部门内得到广泛的应用。

基轴制的主要优点是在于可以直接利用冷拉杆

料，不同的配合由不同的孔径得到，这就可以减少长轴的加工。必须指出，在精密机械制造中，制造精密的轴比制造精密的孔要困难，并且广泛应用于轧制材料和标准线材，因此除基孔制外基轴制在精密机械制造部门中也得到广泛的应用。

## §3. 精度等级及其选择

零件实际尺寸制造的准确程度称为精度。精度分成若干级，称为精度等级。

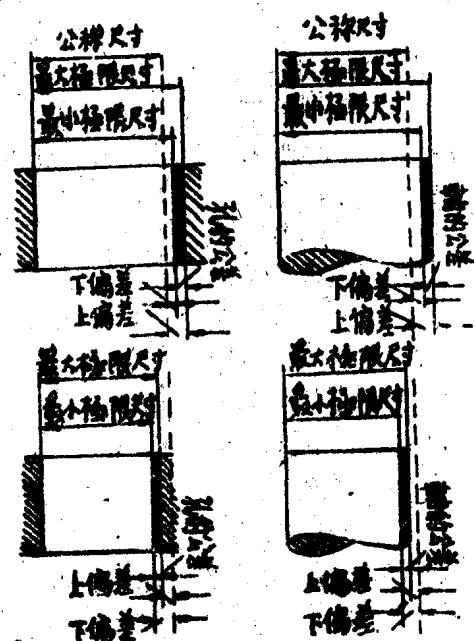


图1-1

精度等級分为10級\*: 1、2、2a、3、3a、4、5、7、8、9。不同的精度等級，規定不同的公差大小。

按規定：基孔制中的孔用字母A来表示，基軸制中的軸用字母B来表示，而基孔制中的軸和基軸制中的孔用具有配合意义的字母来表示（下面一节还要講到）字母旁的数字指數代表了精度等級。一般二級精度為簡便起見，数字指數都作省略。例如，在軸上標註的符号为  $\phi 30C_3$ ，这就代表軸的直徑公称尺寸为30毫米，配合特性為基孔制三級精度滑配合。

在設計机器或仪器时，选择精度等級是一件非常重要的工作。設計者所規定的精度等級首先应保証機構、机器或仪器的使用精度。但是还应考慮到其他很多条件，如配合的性质、设备的能力、工艺問題以及零件的制造成本等。

显然精度等級定低就不能保証机器或仪器的工作性能，而精度定高就会造成生产成本的显著增加，因为生产成本的增加要比精度等級上升快得多，參看图1-2。

因此选择精度时，除应考虑工作質量外，还应使所选精度接近“最經濟的加工精度”，亦即要使要求的精度与生产的可能性尽可能相适应，参考表1-1。

表1-1 不同加工方法的平均經濟加工精度（苏OCT标准推荐的）

精度級	加 工 方 法 (括号內所示是精度級的可能变化範圍)
1	精細磨削，研磨（比一級更准确）
2	在机床上車或鑄的精細加工，精磨，精銑（1~2a），精拉（1~2）
2a	細拉（2~3），精密壓鑄（2a~3）
3	車，鑄，鏽，刨——精加工，粗銑（2a~3a），精銑（2a~4），壓鑄（3~3a），在校正模中冲孔。
3a	粗磨（3~4），精細的塑料零件（到18毫米）冷冲並經最后校正
4	車，鑄，鏽，刨——細加工（3a~4），粗銑（3a~5），壓模中的塑料鑄件（到100毫米），切削及銑削的長度尺寸（4~5），直徑大于厚度二倍的冲孔，拉延工——在模中校正，深拉延工
5	車鑄，鏽，刨——粗加工，鑄（4~7），塑料零件（在壓模中），冲孔及在模子中的深拉延工
7,8,9	切断，荒車，非大型零件的焊接（9），有色及黑色金屬的熱壓，鋼及鐵鑄件，在复杂形狀模子中挤压，冷冲孔，不經機械加工的粗塑料零件等等

要把精度等級定得十分恰当是很困难的，这必需有丰富的經驗，並要参考类似机器或仪器中同样配件所采用的精度，用“对照法”比照以往經驗予以决定。

1級精度用得較少，按1級精度制造的例子有活塞銷与連桿及活塞孔的配合，精密机床主軸中的滾珠軸承配合等。

2級精度能保証配合的一致性和精密裝配。例如，发动机曲拐軸和軸承襯套等均按2級

\* 根据蘇聯公差制度分為10級；如根据我國最近公佈的公差制度，則分為12个等級。





續表1-4

名称	符号	特性和使用性	理論間隙
紧配合	H	适用于紧密联接，在装配或拆开时不需用很大的力，只要用手链即可进行。在仪器制造业中常采用这种静止配合，来绝对防止发生转动和位移，这种静止配合常用来配合各种齿轮、滑轮、接合器和定位圈以及其他要求准确对准中心的零件。	57%
滑配合	C	适用于要求纵向移动而无转动的联接，以及要装配容易而间隙最小的精密零件配合紧固配合。	100%
紧固配合	Δ	适用于周期性低速运动的零件，零件间不应有显著的间隙。	保証间隙
转配合	X	适用于有中等转速的零件，其间隙内可以涂抹润滑油。	保証间隙
压配合	ПР1 <sub>3</sub>	适用于能够受很大应力后无专门坚固的传递动力的零件。建议把零件分组后使用。用于压合小轴，厚壁套管，定位销等。	保証过盈
滑配合	C <sub>3</sub>	适用于精度要求不高，要有相对移动的零件，其目的与滑配合(C)相同，但对装配质量要求不高。 用在目的与滑配合(C <sub>3</sub> )相似，但公差要求不高，以便在自动机床和六角机床上进行加工。	100%
转配合	X <sub>3</sub>	适用于要求易于转动而精度不高的零件。	保証间隙
滑配合	C <sub>4</sub> C <sub>5</sub>	适用于不重要的亦没有任何特殊要求的零件。	100%
转配合	X <sub>4</sub>	适用于要求有较大结构和工艺间隙的联接。	保証间隙

注：未标明精度等级的为2级精度。

### §5. 表面光洁度及其選擇

零件在加工过程中，由于工具的颤抖，工具和零件表面的摩擦，屑末形成过程中一部分金属的撕裂等等，而使零件表面形成切削痕迹。表面光洁度就是指微观不平正的尺寸特征，它决定了表面的粗糙程度，而不以获得光洁度的方法而转移。

在现代机器和仪器制造业中，零件表面光洁度具有重大的意义，因为表面光洁度的好坏会对零件的强度、耐磨性、耐蚀性和装配性等产生显著的有利的或有害的影响。

按照苏联国家标准“ГОСТ 2789—51”表面光洁度用两种偏差表示，一个是按微观粗糙的平均平方根(均方根)偏差  $H_{cr}$  来表示，另一个是按微观粗糙度的平均高度  $H_{cp}$  来表示。

1. 表面糙度的均方根偏差  $H_{cr}$  等于曲线上各点至中線距离的平均平方之平方根数  
(参看图1-3)，即：

$$H_{cr} = \sqrt{\frac{1}{L} \int_0^L h^2 dL}, \quad (1-1)$$

式中：h——曲线上各点至中線的距离；

L——被测量曲线的宽度。

为了简单起见，上式中的积分可以用等距离n个点上的高度( $h_1, h_2, h_3, \dots, h_n$ )的平方总和来代替，即：

$$H_{cr} \approx \sqrt{\frac{1}{n} (h_1^2 + h_2^2 + h_3^2 + \dots + h_n^2)}, \quad (1-2)$$

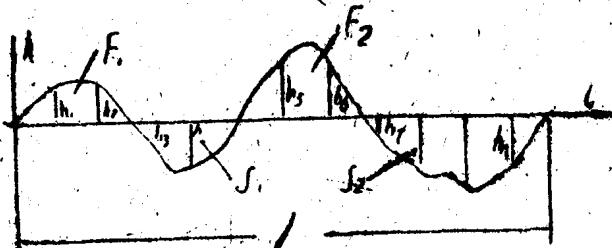


图1-3



表1—6 选择表面光洁度的一般说明

光洁度等级	参考性質的優用性
▽▽3	粗加工表面，不建議採用作為零件的最後加工。
▽▽4	悬臂，襯套，聯軸器，壓蓋，旋扭等零件的自由表面；螺釘，銜鉗等的通孔
▽▽5	悬臂，襯套，滑块，环，蓋子等與其他表面相連，但不作為配合的、而對外觀提出足夠要求的表面
▽▽6	在黑色金屬和合金上按2級精度銳直徑大於180毫米的滾珠軸承孔，滾珠軸承的支承面；與軸承座圈相連接的零件端面。外表高質量的表面和基准面。精度不高的齒輪工作面
▽▽7	在有色金屬和合金上按2級精度在黑色金屬和合金上按1級精度和2級精度銳直徑小於180毫米的滾珠軸承孔。標準精度的齒輪工作表面
▽▽▽8	在有色合金上按1級精度銳滾珠軸承孔。滾珠軸承座圈的基准表面。高精度齒輪的工作表面。配H和J級滾珠軸承的軸表面。
▽▽▽9	配A, B, C, 級滾珠軸承的軸表面，導軌的導面，滾珠軸承的配合表面，精度不高的滾珠軸承的座圈滾道，最後精度齒輪的工作面
▽▽▽10	摩擦用表面其加工與儀器之導軌工作正確性有關，凹槽的表面等，表面多經過氮化或滲碳
▽▽▽11	高級精度的滾珠軸承的工作表面(A級型)，摩擦機件的工作表面(儀器之導軌等)
▽▽▽12	快速和迴轉的高精度滾珠軸承表面



## 第二章 仪器制造中应用的材料

### § 1. 概 述

正确选择零件材料是设计仪器时的最重要问题之一，因为仪器的质量和制造成本，在很大的程度上决定于各零件材料选用的正确程度。

选择材料的基本原则：

(一) 根据仪器的用途和工作条件，以及零件在仪器中的作用等来确定该零件的材料所应具备的特性。由于各种仪器的用途不同，即使起同样作用的零件，它的材料方面的要求也可能会极不相同。例如用于飞机仪表中的零件，它就要求材料的比重小，但这个要求对于一般实验室等处用的仪器是不必要的。由于零件在仪器中所起的作用不同，它对材料方面的要求也可能会不同。例如用于电器测量仪表中的游丝，有时同时起导电体的作用，这时就要求材料具有良好的导电性；而对于不要求起导电作用的游丝，材料的导电性良好与否就不是重要的特性了。由于仪器的工作条件不同，有时要求零件材料具有特殊的性质。例如在那些使用过程中易受磁场影响，海水、酸浸蚀的仪器中，防磁和防蚀的合金就用得很多。此外有些仪器零件还对材料的线膨胀系数、绝缘性、导电性等有特殊要求。

在根据具体要求确定了零件材料应该具有的特性以后，就可以按照这些要求来选取材料。在具体选取材料时，必须同时考虑到经济性，使选取的材料能保证制造零件的成本最低。

(二) 在选取材料时，应尽量使零件的制造成本最低。材料的价格是决定零件成本的重要因素之一，因此在选择材料时应注意：有色金属及其合金要比黑色金属贵；合金钢要比碳钢贵。此外，制造零件的成本的高低还要取决于其他许多因素，例如生产类型（大量生产、成批生产、小批生产或单件生产），工艺过程等。因此，为了降低制造零件的成本，就需要根据具体情况全面考虑影响零件制造成本的那些主要因素。另外，在选择材料时应尽可能地避免采用我国特别缺乏的材料，尽量就地取材。

应用在仪器制造中的材料其种类很多，总起来说可分为两大类：

- 1) 金属材料；
- 2) 非金属材料。

下面就把仪器制造中常用材料作一简要的介绍，以作设计仪器时的参考。

### § 2. 金属材料

金属材料在仪器制造中应用得最广，通常把金属材料分为黑色金属和有色金属两大类。黑色金属系指铁和铁合金，黑色金属又分为铸铁和钢两大类，而钢又分为碳钢和合金钢。有色金属系指铁和铁合金以外的金属及其合金。仪器制造中常用的是铜合金、铝合金、镁合金、镍合金及其他常用的合金。

#### (一) 黑色金属

##### 1. 钢

根据化学成份，钢可分为碳钢和合金钢两类。根据应用，钢可分为结构钢、工具钢、特殊钢三类。根据品质，钢可分为普通钢、优质钢和高级优质钢三类。

碳钢按其质量的要求分为普通品质的碳钢和优质的碳钢。