

机械工程
手册

机械工程手册

第10卷 机械制造过程的
机械化与自动化

机械工程手册 编辑委员会
电机工程手册

5X01/10



机械工业出版社

LXH

本卷为《机械工程手册》机械制造过程的机械化与自动化部分，包括自动控制基础理论、自动上下料装置与工业机械手、铸造、锻造、冲压、焊接、热处理、金属切削、装配、长度测量等，有关分类组成、技术数据、理论公式、设计要点、典型结构及自动线等。

机 械 工 程 手 册
第10卷 机 械 制 造 过 程 的 机 械 化 与 自 动 化

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 77 · 插 页 2 · 字 数 2348 千 字
1982 年 10 月 北京 第一 版 · 1982 年 10 月 北京 第一 次 印 刷
印 数 00,001—23,800 · 定 价 9.00 元

*

统 一 书 号：15033·4681
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 铮 孙 瑕 许力以 张 影
张大奇 陈文全 陈元直 寿尔康 金实蘧 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 襄
朱广颐 朱景梓 刘庆和 刘晋春 孙珍宝 余 俊 李 策 李 巍
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 瀚 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 栗 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

序

编辑说明

第 55 篇 自动控制基础理论

第 1 章 概 论

1 机械化与自动化的意义	55-1
2 机械化与自动化在机械制造上的应用	55-1
2·1 热处理过程的温度自动控制	55-1
2·2 加工机床的自动控制	55-2
2·3 焊接生产过程中的自动控制	55-3
2·4 铸锻生产中的自动控制	55-4
2·5 机械手	55-4
3 自动控制系统分类	55-6
3·1 顺序控制系统	55-6
3·2 反馈控制系统	55-6

第 2 章 顺序控制系统

1 顺序控制系统的组成	55-7
2 顺序控制系统的逻辑运算	55-8
2·1 逻辑乘法	55-8
2·2 逻辑加法	55-8
2·3 逻辑非运算	55-8
3 真值表	55-10
4 真值图	55-11
5 逻辑电路	55-12
5·1 继电器逻辑电路	55-12
5·2 晶体管逻辑电路	55-13
5·3 矩阵逻辑电路	55-14
6 顺序控制系统	55-16
6·1 时间顺序控制系统	55-16
6·2 逻辑顺序控制系统	55-16
6·3 条件顺序控制系统	55-17
7 顺序控制系统的设计原则及应用举例	55-17
7·1 顺序控制系统设计	55-17

7·2 顺序控制系统实例 55-19

第 3 章 线性反馈控制系统

1 反馈控制系统的组成	55-22
2 反馈控制系统的分类	55-23
3 反馈控制系统的微分方程式	55-24
3·1 控制系统微分方程式的列写	55-24
3·2 相对值微分方程式	55-25
3·3 控制系统的线性化	55-27
4 矢量矩阵微分方程	55-28
5 线性反馈控制系统时间特性	55-30
5·1 单位脉冲函数及单位阶跃函数	55-30
5·2 脉冲过渡(权)函数及过渡函数	55-31
6 拉氏变换与线性反馈控制系统的转移函数	55-33
6·1 拉氏变换	55-33
6·2 转移函数	55-35
7 控制系统方框图及变换	55-36
7·1 方框图	55-36
7·2 方框图的变换	55-36
8 信号流通图	55-39
9 单元环节的频率特性	55-41
10 控制系统的静差	55-43
11 线性反馈系统典型环节及控制元件	55-45
12 积分环节	55-46
13 非周期环节	55-47
14 振荡环节	55-51
15 比例环节	55-56
16 微分环节	55-56
16·1 理想微分环节	55-56
16·2 实际微分环节	55-57

VIII 目录

16·3 理想一阶微分环节	55-58
16·4 实际一阶微分环节	55-59
17 滞后环节	55-60
18 控制系统的频率特性	55-61
18·1 由典型环节串联组成的开环控制系统 的频率特性	55-61
18·2 闭环控制系统的频率特性	55-61

第4章 线性反馈控制系统分析

1 控制系统的稳定概念及定义	55-66
2 控制系统的稳定性	55-67
3 代数判据	55-68
3·1 赫尔维茨判据	55-68
3·2 劳斯判据	55-69
4 乃氏判据	55-70
4·1 关于有静差控制系统的乃氏判据	55-70
4·2 关于无静差控制系统的乃氏判据	55-72
4·3 利用对数频率特性判别控制系统的 稳定性	55-73
5 稳定裕度	55-74
6 带有滞后环节控制系统的稳定性	55-75
7 关于结构稳定问题	55-76
8 线性反馈控制系统质量的提法	55-77
9 直接法	55-77
10 根轨迹法	55-77
11 利用频率特性绘制系统时间特性	55-83
12 按闭环系统实频特性 $P(\omega)$ 形状 估价系统质量	55-84
13 按开环系统频率特性估价系统的 质量	55-87
14 按开环系统对数频率特性估价 系统质量	55-89
15 根据转移函数零极点分布情况估价 系统质量	55-95
16 利用积分法估价系统质量	55-95

第5章 线性反馈控制系统设计

1 控制系统设计的一般步骤	55-96
2 方案选择	55-96

3 静态计算	55-97
3·1 执行元件的选择	55-97
3·2 测量元件的选择	55-101
3·3 放大元件选择	55-102
3·4 控制系统放大系数的确定	55-102
4 控制系统的动态计算	55-104
5 控制系统的校正	55-106
6 校正装置的确定	55-107
7 预期特性的绘制	55-115
8 仿型铣床控制系统的预期特性及校正 装置的确定	55-117
9 振荡度与系统动态特性间关系	55-119
10 复合控制系统的设计	55-120
11 用根轨迹法设计控制系统	55-121
12 极限系统设计	55-121

第6章 断续控制系统

1 断续控制系统	55-123
2 采样装置	55-124
3 Z—变换	55-125
3·1 Z—变换定义	55-125
3·2 Z—变换公式	55-125
3·3 Z—反变换	55-125
4 断续控制系统脉冲转移函数	55-127
4·1 断续控制系统脉冲转移函数	55-127
4·2 开环断续控制系统脉冲转移函数	55-127
4·3 闭环断续控制系统脉冲转移函数	55-128
5 断续控制系统时间特性	55-128
5·1 脉冲过渡函数	55-128
5·2 过渡函数	55-130
6 断续控制系统频率特性	55-130
7 断续控制系统稳定性	55-131
7·1 关于断续控制系统的稳定概念	55-131
7·2 断续控制系统稳定判据	55-131
8 断续控制系统静差	55-132
9 断续控制系统过渡过程	55-133
10 断续控制系统设计	55-134
10·1 断续控制系统的预期特性	55-134
10·2 断续控制系统 校正装置的确定	55-136

目 录

第 7 章 非线性自动控制系统

1 非线性自动控制系统概述	55-139
1·1 非线性系统的特点	55-139
1·2 几种典型非线性环节的静特性	55-139
2 相平面法	55-140
2·1 相平面的概念	55-140
2·2 相轨迹的特征点	55-141
2·3 非线性系统相平面分析	55-143
3 谐波平衡法	55-146
3·1 非线性元件的复放大系数	55-146
3·2 非线性系统的稳定性分析	55-150
3·3 非线性特性对系统稳定性的影响	55-151
4 几种特殊非线性系统的设计问题	55-152
4·1 快速系统	55-153
4·2 极限系统	55-154

4·3 滑动状态线性化继电器系统	55-155
4·4 振荡状态线性化继电器系统	55-156

第 8 章 自动控制系统实验

1 自动控制系统实验内容	55-158
2 静态实验	55-159
3 动态实验	55-159
3·1 开环控制系统频率特性的测定	55-159
3·2 闭环控制系统频率特性的测定	55-160
3·3 间接求取系统频率特性方法	55-160
4 模拟实验	55-162
4·1 模拟计算机	55-162
4·2 控制系统的模拟	55-164
4·3 比例尺选择	55-165
5 举例	55-166
参考文献	55-167

第 56 篇 自动上下料装置与工业机械手

引言	56-1
----	------

第 1 章 自动上下料装置

1 自动上下料装置的分类、组成及设计要点	56-1
1·1 自动上下料装置的分类	56-1
1·2 自动上下料装置的组成部分	56-1
1·3 自动上下料装置的设计选用要点	56-2
1·4 工件的类型和适用的上下料装置	56-2
2 定向机构	56-2
2·1 定向机构的工作方法和类型	56-2
2·2 常用定向机构的技术特性和适用范围	56-3
2·3 常用定向机构的结构和设计要点	56-6
2·4 回转体、片块状工件的分类和适用的定向机构	56-16
2·5 二次、三次定向机构	56-18
2·6 剔除器及安全装置	56-19
3 上下料机构、隔料器	56-20
3·1 上料机构的种类及适用范围	56-20
3·2 下料机构	56-22
3·3 隔料器	56-23

4 料斗、料仓、料道、分路器、合路器	56-24
4·1 料斗的结构型式及设计要点	56-24
4·2 料仓的结构型式及设计要点	56-25
4·3 料道的结构型式及设计要点	56-29
4·4 分路器及合路器	56-31
5 振动上料装置	56-32
5·1 振动上料装置原理及优缺点	56-32
5·2 振动上料装置的类型及特性	56-33
5·3 振动上料装置的组成及特点	56-35
5·4 振动上料装置的参数选择及设计举例	56-39
5·5 振动上料装置的一些技术数据	56-41

第 2 章 工业机械手

1 工业机械手的组成和分类	56-42
1·1 工业机械手的组成	56-42
1·2 工业机械手的分类	56-42
1·3 工业机械手的自由度	56-43
2 工业机械手的手部	56-43
2·1 手部的分类及其适用范围	56-43
2·2 手指式手部	56-43
2·3 吸盘式手部	56-48

X 目 录

3 工业机械手的腕部	56-50	6·2 机械手的运动特性.....	56-65
3·1 腕部的运动形式.....	56-50	6·3 缓冲方法及定位系统.....	56-66
3·2 设计时注意的问题.....	56-50	6·4 开关型机械手的速度及位置控制.....	56-66
3·3 腕部的结构.....	56-50	6·5 伺服型机械手的速度及位置控制.....	56-73
3·4 驱动力矩计算.....	56-53	6·6 机械传动型机械手速度及 位置控制.....	56-74
4 工业机械手的臂部	56-54	7 工业机械手总体设计原则	56-76
4·1 设计时注意的问题.....	56-54	7·1 运动设计及确定主要参数.....	56-76
4·2 典型结构.....	56-54	7·2 驱动系统和电控系统的选 择.....	56-78
4·3 驱动力计算.....	56-58	7·3 总体设计中的几个问题.....	56-79
5 工业机械手的机身	56-58	8 几种工业机械手应用举例	56-82
5·1 设计时注意的问题.....	56-58	8·1 花键轴自动线上下料机械手.....	56-82
5·2 典型结构.....	56-59	8·2 精锻机上料机械手.....	56-84
5·3 驱动力计算.....	56-60	8·3 液压伺服机械手.....	56-87
6 工业机械手的平稳性与定位精度	56-65	参考文献	56-92
6·1 影响平稳性及定位精度的因素.....	56-65		

第 57 篇 铸造机械化与自动化

引言	57-1	2·1 落砂	57-23
第 1 章 冲天炉配料、加料及 浇注的机械化与自动化			
1 冲天炉配料、加料机械化与 自动化	57-2	2·2 磁分离	57-28
1·1 配料设备	57-2	2·3 破碎筛分	57-32
1·2 加料机	57-7	2·4 热砂冷却	57-33
1·3 料位控制	57-12	2·5 旧砂再生	57-36
1·4 系统布置	57-13	3 型砂制备系统	57-37
2 浇注	57-16	3·1 混砂机	57-37
2·1 保温	57-17	3·2 给料机及定量器	57-42
2·2 同步	57-17	3·3 松砂破碎机	57-46
2·3 浇注速度的自动控制	57-18	4 砂处理机械化布置	57-46
2·4 浇注量或浇注终点的控制	57-18	5 砂处理系统自动化控制	57-46
2·5 气压浇注包备浇状态的控制	57-19	5·1 砂处理系统电气集中控制	57-46
2·6 实例	57-19	5·2 型砂水分自动检测与控制	57-46
第 2 章 砂处理机械化与自动化			
1 造型原材料处理及辅料输送	57-20	5·3 热砂冷却自动增湿仪	57-50
1·1 原砂烘干设备	57-20	5·4 转速继电器	57-51
1·2 辅料输送	57-22	5·5 开关式料位自动控制器	57-52
2 旧砂处理	57-23		

第 3 章 造型机械化与自动化

1 造型机及其典型机构	57-53
1·1 几种主要造型机	57-53
1·2 造型机的典型机构及设计计算	57-63
2 造型辅机	57-76
2·1 几种主要辅机的结构	57-77

目 录 XI

2·2 辅机上常用的砂箱定位机构	57-88
3 造型线的布置	57-89
3·1 造型线的布置型式	57-89
3·2 造型线的布置实例	57-89
第 4 章 制芯机械化与自动化	
1 射芯机	57-94
1·1 悬臂式普通射芯机	57-94
1·2 热芯盒射芯机	57-96
1·3 冷芯盒射芯机	57-97
2 射芯机主要机构及有关参数选择	57-97
2·1 射砂机构	57-97
2·2 起芯机构	57-98
2·3 顶升机构	57-99
第 5 章 清理机械化与自动化	
1 水爆清砂装置	57-100
1·1 水爆池	57-100
1·2 水力提升器	57-103
1·3 起重设备	57-104
2 水力清砂装置	57-105
2·1 高压泵	57-105
2·2 水力清砂室	57-106
3 湿法清砂及旧砂湿法再生生产线	57-108
3·1 水爆清砂及旧砂湿法再生生产线	57-108
3·2 水力清砂及旧砂湿法再生生产线	57-111
3·3 旧砂湿法再生设备	57-112
4 抛丸清理设备	57-116
4·1 抛丸清理设备种类	57-116
4·2 抛丸落砂(芯)清理设备	57-120
4·3 抛丸清理设备的主要部件	57-121
5 喷丸清理设备	57-124
5·1 喷丸清理设备的主要类型	57-124
5·2 喷丸器	57-124
6 清理生产线	57-127
6·1 小型铸件清理生产线	57-127
6·2 柴油机机体清理生产线	57-127

第 58 篇 锻造机械化与自动化

引言	58-1
第 1 章 自由锻造机械化与自动化	
1 自由锻造专用机具	58-2
1·1 胎模机械化操作装置	58-2
1·2 调头转台	58-3
1·3 旋转镦粗台	58-3
1·4 换砧和移砧装置	58-3
2 锻造操作机	58-5
2·1 锻造操作机的分类及主要参数	58-5
2·2 锻造操作机动作原理、典型结构 和计算	58-8
2·3 快速锻造操作机	58-20
2·4 专用操作机	58-22
3 锤头自动操纵	58-24
4 锻造液压机自动化	58-24
4·1 自动化范围	58-24
4·2 快锻机组的结构特点	58-24
4·3 锻造过程与控制原理	58-24
4·4 自动控制系统的元件	58-25
4·5 控制系统的工作过程	58-26
第 2 章 模锻机械化与自动化	
1 工序间输送装置	58-27
1·1 板式输送机	58-27
1·2 链式输送机	58-27
2 剪床上料机构	58-29
2·1 推杆上料机构	58-30
2·2 摆杆上料机构	58-30
2·3 顶杆上料机构	58-30
2·4 棒料自动上料装置	58-30
3 加热炉上下料机构	58-31
3·1 推进式加热炉上下料机构	58-31
3·2 转底炉装出料机械手	58-32
3·3 感应加热炉上料装置	58-34
4 锤上模锻机械化装置	58-35
4·1 模锻上下料装置	58-35
4·2 上料辅助机构	58-35
4·3 切边机械化装置	58-37
4·4 模锻司锤省力机构	58-38

Ⅲ 目 录

5 多工位热模锻压力机自动化装置	58-38	2 10吨模锻锤生产线	58-50
5.1 机械联动式自动化装置	58-38	2.1 采用高架式装出料机械手的生产线	58-50
5.2 电气联动式自动化装置	58-41	2.2 采用地面有轨式装出料机械手的	
6 平锻机机械手	58-45	生产线	58-50
6.1 垂直分模平锻机机械手	58-45	3 气阀锻造自动线	58-52
6.2 水平分模平锻机机械手	58-46	4 轴承环锻造自动线	58-54
7 锤锻送料装置	58-46	5 12000吨热模锻压力机自动线	58-54
7.1 机械式辊锻送料装置	58-46	6 连杆辊锻自动线	58-57
7.2 自动辊锻机械手	58-47	7 三辊仿形斜轧自动线	58-58

第3章 铸造生产线

1 车轴自由铸造生产线	58-50
-------------	-------

第59篇 冲压机械化与自动化

引言	59-1
----	------

第1章 机械化自动化装置

1 供料装置	59-2
1.1 板料(条料)供料装置	59-2
1.2 卷料供料装置	59-7
1.3 辅助装置	59-8
2 送料装置	59-10
2.1 辊式送料装置	59-10
2.2 夹持式送料装置	59-16
3 废料处理装置	59-20
4 出件装置	59-21
4.1 打件装置	59-21
4.2 顶件装置	59-23
4.3 推(拉)件装置	59-25
5 接件装置	59-26
6 理件装置	59-28
7 翻转装置	59-30
8 综合装置	59-31
9 自动保护装置	59-32
9.1 元件	59-33
9.2 典型线路	59-40

第2章 自动冲模

1 自动冲模的分类	59-41
2 辊式自动送料冲模	59-42

2.1 通用辊式自动送料冲模	59-42
2.2 双边辊式自动送料冲模	59-43
3 夹持式自动送料冲模	59-43
3.1 通用夹持式自动送料冲模	59-43
3.2 滚珠夹持式自动冲模	59-44
3.3 卡爪夹持式半自动冲模	59-45
4 钩式自动送料冲模	59-45
4.1 拉钩式自动冲模	59-45
4.2 拉叉式自动冲模	59-47
5 推式工序件自动进给冲模	59-48
5.1 无贮件斗的推式工序件半自动进给冲模	59-48
5.2 带贮件斗的推式工序件自动进给冲模	59-48
5.3 单边杠杆传动的推式工序件自动进给冲模	59-49
6 回转式工序件自动进给冲模	59-49
6.1 水平回转式半自动冲模	59-49
6.2 气动回转式自动冲模	59-51
6.3 垂直回转式半自动冲模	59-51
7 自动出件冲模	59-52
7.1 斜楔滑块自动出件模	59-52
7.2 拨杆滑块自动出件模	59-52
8 其它自动冲模	59-54
8.1 工序件层叠进给半自动冲模	59-54
8.2 荆爪齿条式半自动冲模	59-54

目 录 XII

第3章 通用自动压力机

1 上(下)传动自动压力机	59-55
1·1 主要类型	59-55
1·2 典型结构	59-56
2 多工位自动压力机	59-57
2·1 主要类型	59-57
2·2 典型结构	59-61
3 弯曲机	59-63
3·1 主要类型	59-63
3·2 典型结构	59-65
4 自动换模压力机	59-69
4·1 主要类型	59-69
4·2 典型结构	59-71

第4章 普通压力机的自动化改装

1 在普通压力机上实现自动冲压	59-74
1·1 有关问题	59-74

第60篇 焊接机械化与自动化

引言	60-1
----	------

第1章 焊接机械化 自动化方案的选择

1 工艺特点	60-1
1·1 常用熔化焊接法的机械化自动化 特点	60-1
1·2 常用压力焊接法的机械化自动化 特点	60-5
1·3 常用钎焊方法的机械化自动化特 点	60-9
2 产品结构	60-10
3 经济效果	60-12

第2章 焊接机械装备

1 装焊夹具	60-13
1·1 结构设计要求	60-13
1·2 通用装焊夹具	60-13
1·3 专用装焊夹具	60-16

1·2 实例	59-75
2 在普通压力机上实现多工位 自动冲压	59-79
2·1 有关问题	59-79
2·2 实例	59-82
3 在普通压力机上实现程控 自动冲压	59-82
3·1 有关问题	59-82
3·2 实例	59-84

第5章 专用自动压力机和冲压自动线

1 专用自动压力机	59-87
1·1 专用自动压力机的组成	59-87
1·2 实例	59-89
2 冲压自动线	59-92
2·1 冲压自动线的主要类型	59-92
2·2 实例	59-96
参考文献	59-100

2 焊接变位机械	60-18
2·1 变位机	60-18
2·2 回转台	60-20
2·3 翻转机	60-20
2·4 滚轮架	60-21
2·5 操作机	60-25
2·6 电渣焊立架	60-29
2·7 焊工升降台	60-30
3 焊丝清理、焊剂垫、焊剂输送 与回收装置	60-31
3·1 焊丝除锈	60-31
3·2 焊丝除油	60-31
3·3 埋弧焊焊剂垫	60-32
3·4 焊剂输送与回收装置	60-34
4 焊件自动焊接装置	60-36
4·1 梁柱焊接装置	60-36
4·2 圆筒形容器焊接装置	60-37
4·3 球体焊接装置	60-37
4·4 椭圆轨迹焊接装置	60-39

XIV 目 录

第3章 焊接自动控制

1 焊接程序控制	60-39
1.1 焊接过程的程序	60-39
1.2 焊接程序指令系统	60-40
1.3 焊接参数控制系统	60-40
2 焊接的适应控制	60-48
2.1 气体保护电弧焊熔深的适应控制	60-48
2.2 摩擦焊功率极值控制	60-50
2.3 等离子电弧焊熔透的适应控制	60-50
3 焊接行进方向的控制	60-50
3.1 机械引导	60-51
3.2 焊缝跟踪	60-53
3.3 数字控制	60-55

第4章 焊接生产线

1 设计原则	60-57
--------	-------

1.1 设计特点	60-57
1.2 组成	60-57
1.3 控制	60-57
2 焊接生产线结构实例	60-57
2.1 间歇传送生产线	60-57
2.2 连续传送生产线	60-60

第5章 切割机械化自动化

1 常用切割机的选用	60-62
2 轨迹控制	60-63
2.1 机械引导	60-63
2.2 光电控制	60-63
2.3 数字控制	60-67
3 切割辅助控制	60-69
4 专用切割机	60-71
参考文献	60-71

第61篇 热处理机械化与自动化

引言	61-1
----	------

第1章 热处理温度的自动控制

1 炉温自动控制系统	61-1
1.1 基地式仪表组成的炉温 自动控制系统	61-1
1.2 单元组合仪表组成的炉温 自动控制系统	61-3
2 电炉温度的自动控制	61-3
2.1 电炉温度的位式控制	61-3
2.2 电炉温度的时间比例控制	61-5
2.3 电炉温度的PID控制	61-5
2.4 炉温程序控制	61-7
3 燃料炉温度的自动控制	61-8
3.1 液体燃料炉温度的自动控制	61-8
3.2 煤气炉温度的自动控制	61-9
4 感应加热温度的自动控制	61-10
4.1 定时控制	61-10
4.2 涠流控制	61-11
4.3 光电高温计控制	61-11
4.4 感应加热温度的程序控制	61-11

第2章 热处理可控气氛的分析和 碳势自动控制

1 热处理可控气氛常用分析方法 和仪表	61-12
1.1 钢箔法	61-12
1.2 奥氏分析法	61-12
1.3 气相色谱法	61-12
1.4 露点分析法	61-13
1.5 红外线分析仪	61-15
1.6 氧势探测仪	61-17
2 可控气氛的碳势控制原理	61-17
2.1 利用 CO ₂ 、H ₂ O 控制碳势	61-18
2.2 利用氧势控制碳势	61-19
2.3 影响碳势的其他因素	61-19
3 可控气氛碳势的自动控制	61-19
3.1 单参数碳势自动控制	61-19
3.2 多参数碳势自动控制	61-22
4 可控气氛的取样原则	61-24

目 录 XV

第3章 工件炉内运送的机械化与热处理时间的控制

1 运送方式	61-25
2 推杆运送	61-26
2·1 推料机.....	61-26
2·2 炉内导轨.....	61-27
2·3 料盘.....	61-28
2·4 炉内料盘限位机构.....	61-28
2·5 料盘返回机构.....	61-29
2·6 主要参数的计算.....	61-29
3 振底运送	61-30
3·1 振动装置.....	61-30
3·2 振底板.....	61-32
3·3 支承.....	61-32
3·4 主要参数的计算.....	61-33
4 输送带运送	61-34
4·1 输送带的结构.....	61-34
4·2 主要参数的计算.....	61-34
5 螺旋滚筒运送	61-35
6 转底运送	61-35
7 步进运送	61-36
7·1 步进机构的驱动装置.....	61-36
7·2 主要参数的计算.....	61-38
7·3 设计步进机构应注意的问题.....	61-38
8 轧底运送	61-39
9 热处理时间的控制	61-39

第4章 淬火冷却的机械化与自动化

1 淬火液温度的控制	61-41
1·1 淬火槽容积的选择.....	61-41
1·2 淬火液的冷却和加热.....	61-41
2 淬火槽的机械化运送装置	61-44
3 淬火冷却的机械化装置	61-46
3·1 淬火冷却装置.....	61-46
3·2 淬火机和淬火压床.....	61-48

第5章 周期作业炉的机械化与自动化

1 机械化周期作业炉类型	61-53
2 台车式炉	61-54

2·1 台车炉底.....	61-54
2·2 索引机构.....	61-55
2·3 台车式炉计算.....	61-55
3 密封箱式炉	61-56
3·1 传送机构.....	61-56
3·2 冷却升降台.....	61-56
3·3 装卸料工作台.....	61-56
4 盐浴炉的机械化与自动化	61-57
4·1 单梁式淬火联动机.....	61-57
4·2 回转式淬火联动机.....	61-61

第6章 热处理机械化自动化生产线

1 中频调质自动线	61-63
1·1 自动线的主要技术特性.....	61-63
1·2 操作过程和传动原理.....	61-63
2 锻热调质自动线	61-65
2·1 自动线的工艺特点.....	61-65
2·2 主要设备.....	61-65
2·3 传送机构和电气控制.....	61-66
2·4 磁性硬度自动分选装置.....	61-66
3 气体渗碳自动线	61-67
3·1 自动线的设计要点.....	61-67
3·2 自动线的组成和技术特性.....	61-70
3·3 操作和控制原理.....	61-72
4 高频淬火回火自动机	61-73
4·1 自动机的技术特性.....	61-74
4·2 自动上料机构.....	61-74
4·3 高频淬火回火机.....	61-74
5 小型工件淬火回火生产线	61-74
5·1 振底式生产线.....	61-75
5·2 输送带式炉的密封.....	61-76
5·3 自动上料机.....	61-77
6 高速钢淬火-校直联合机	61-77
6·1 运动过程.....	61-78
6·2 机构组成.....	61-79
6·3 双辊校直机.....	61-81
7 曲轴中频淬火自动线	61-81
7·1 工作过程和电气控制系统.....	61-87
7·2 淬火机床结构与传动原理.....	61-83
7·3 淬火感应器与淬火变压器.....	61-83
8 铁锹热处理生产线	61-84

XVI 目 录

9 板簧热处理生产线	61-85	10·1 中频淬火炉	61-88
9·1 感应透热装置	61-87	10·2 淬火槽	61-89
9·2 推料机	61-87	10·3 清洗机	61-90
9·3 淬火机	61-87	10·4 工频回火炉	61-90
9·4 淬火机械手	61-87	10·5 工件的运送与分配装置	61-90
9·5 贯通式回火电炉	61-87	10·6 硬度自动检别仪	61-91
9·6 应力喷丸机	61-88	参考文献	61-92
10 轴承套圈热处理自动线	61-88		

第 62 篇 金属切削加工自动化

引言	62-1
----	------

第 1 章 通用机床的自动化改装

1 变速自动化	62-3
2 加工过程运动循环自动化	62-4
2·1 机械传动系统运动循环自动化	62-5
2·2 气动和液压传动的自动循环	62-7
3 工作行程终点定位自动化	62-8
3·1 用行程开关切断传动装置	
实现定位	62-9
3·2 刚性挡块强制定位	62-10
4 刀架转位自动化	62-12
5 程序控制装置	62-16
5·1 程序预选装置	62-16
5·2 程序步进器	62-18
6 通用机床自动化改装实例	62-20
6·1 车床改装实例	62-20
6·2 钻床改装实例	62-29
6·3 锯床改装实例	62-31
6·4 磨床的自动化改装	62-33

第 2 章 利用组合机床实现 切削加工自动化

1 适用范围	62-33
2 配置型式及其应用	62-34
2·1 基本配置型式	62-34
2·2 工序高度集中的配置型式	62-36
2·3 供大批大量生产用组合机床	62-37
2·4 供中小批生产用组合机床	62-38
3 型式的选定	62-40

3·1 影响机床型式的因素及评价不同	
型式的指标	62-40
3·2 稳定加工精度及其提高措施	62-40
3·3 工艺方案的制订	62-41
3·4 组合机床生产率的计算	62-45
4 通用部件及其选用原则	62-46
4·1 通用部件的分类	62-46
4·2 通用部件的标准化	62-46
4·3 典型通用部件	62-53
4·4 通用部件的选用原则	62-62
5 专用部件	62-64
5·1 组合机床夹具	62-64
5·2 组合机床主轴箱	62-70
6 工作循环的控制与互锁	62-74
6·1 工作循环的控制	62-74
6·2 工作循环的互锁要求	62-75
6·3 典型实例	62-75
7 利用组合机床实现切削加工自动化	
实例	62-77
7·1 加工车床进给箱体几种组合机床	
方案的比较	62-77
7·2 大批量生产小型工件用组合机床	
方案实例	62-79
7·3 中批量生产加工拖拉机中间齿轮	
箱体用组合机床方案实例	62-82
7·4 自动更换主轴箱式组合机床实例	62-83
第 3 章 利用数字控制实现 切削加工自动化	
1 机床数字控制的通用标准	62-85