

# 机械设计基础

上海交通大学

一九七七年四月

## 毛 主 席 语 录

路线是个纲，纲举目张。

我们的教育方针，应该使受教育者在德育、智育、体育几方面都得到发展，成为有社会主义觉悟的有文化的劳动者。

教育必须为无产阶级政治服务，必须同生产劳动相结合。劳动人民要知识化，知识分子要劳动化。

教材要彻底改革，有的首先删繁就简。

一个正确的认识，往往需要经过由物质到精神，由精神到物质，即由实践到认识，由认识到实践这样多次的反复，才能够完成。

中国人民有志气，有能力，一定要在不远的将来，赶上和超过世界先进水平。

要把精力集中在培养分析问题和解决问题的能力上。

# 目 录

## 第一章 机构概论

§ 1-1 组成机构的基本元件.....	1
§ 1-2 机构运动简图.....	3
§ 1-3 常用典型机构介绍.....	12

## 第二章 平面连杆机构

§ 2-1 平面连杆机构的类型及应用.....	13
§ 2-2 四杆机构的基本性质.....	18
§ 2-3 四杆机构的设计.....	22

## 第三章 凸轮机构

§ 3-1 凸轮机构的应用和分类.....	27
§ 3-2 从动杆的常用运动规律和它的选择.....	29
§ 3-3 按已知运动规律设计凸轮的廓线.....	33
§ 3-4 凸轮机构设计的其他问题.....	38

## 第四章 螺纹联接

§ 4-1 概述.....	47
§ 4-2 螺纹.....	47
§ 4-3 螺纹联接的基本类型和螺纹联接件.....	52
§ 4-4 螺纹联接的计算.....	57

## 第五章 键联接

§ 5-1 概述.....	66
§ 5-2 紧键联接和松键联接.....	66
§ 5-3 花键联接.....	68

## 第六章 弹簧

§ 6-1 概述.....	72
§ 6-2 圆柱形螺旋弹簧的端部结构、材料和制造.....	73
§ 6-3 圆柱形螺旋拉、压弹簧的设计与计算.....	75

## 第七章 皮带传动

§ 7-1 概述	79
§ 7-2 皮带传动的型式	80
§ 7-3 三角皮带	82
§ 7-4 皮带传动的设计原则	84
§ 7-5 三角皮带轮	89
§ 7-6 皮带作用在轴上的载荷	91
§ 7-7 三角皮带传动的设计计算	92

## 第八章 链传动

§ 8-1 概述	96
§ 8-2 传动链的结构型式和材料	97
§ 8-3 链传动运动的不均匀性和冲击	101
§ 8-4 链轮	103
§ 8-5 链传动的设计计算	105
§ 8-6 链传动作用在轴上的载荷	108
§ 8-7 链传动的合理布置、张紧方法、润滑	109

## 第九章 齿轮传动

§ 9-1 概述	111
§ 9-2 渐开线和渐开线齿廓	112
§ 9-3 标准渐开线齿轮的各部分名称和尺寸	114
§ 9-4 一对渐开线齿轮的啮合	116
§ 9-5 齿轮加工方法和精度等级	120
§ 9-6 渐开线齿轮的根切现象和最小齿数	122
§ 9-7 齿轮的常用材料	123
§ 9-8 齿轮的损坏型式	125
§ 9-9 齿轮的齿数和模数的确定	126
§ 9-10 直齿圆柱齿轮强度计算	127
§ 9-11 斜齿圆柱齿轮传动	134
§ 9-12 直齿圆锥齿轮传动	139
§ 9-13 齿轮结构及工作图	143

## 第十章 蜗杆传动

§ 10-1 概述	152
§ 10-2 蜗杆传动的主要参数和几何尺寸计算	153

§ 10-3	蜗杆、蜗轮的材料和加工方法.....	158
§ 10-4	蜗杆传动的效率.....	159
§ 10-5	蜗杆传动受力分析.....	160
§ 10-6	蜗杆传动的损坏形式和计算.....	161
§ 10-7	蜗杆和蜗轮的结构.....	164

## 第十一章 轮系

§ 11-1	概述.....	167
§ 11-2	定轴轮系的传动比.....	167
§ 11-3	周转轮系中的转速计算.....	172
§ 11-4	行星减速器简介.....	175
§ 11-5	标准减速器简介.....	177

## 第十二章 轴

§ 12-1	概述.....	182
§ 12-2	轴的结构.....	185
§ 12-3	轴的强度计算.....	190
§ 12-4	轴的刚度.....	191
§ 12-5	轴的工作图.....	192

## 第十三章 滑动轴承

§ 13-1	概述.....	196
§ 13-2	径向滑动轴承的构造.....	196
§ 13-3	非液体摩擦径向滑动轴承的设计计算.....	200
§ 13-4	止推轴承.....	202
§ 13-5	润滑剂和润滑方法.....	204
§ 13-6	液体摩擦滑动轴承简介.....	208

## 第十四章 滚动轴承

§ 14-1	概述.....	210
§ 14-2	滚动轴承的主要类型、选用原则.....	211
§ 14-3	滚动轴承的组合设计.....	213
§ 14-4	滚动轴承的寿命和承载能力计算.....	217

## 第十五章 联轴器与离合器

§ 15-1	概述	238
§ 15-2	联轴器	239
§ 15-3	离合器	242

[附录一] 公差与配合的选择 ..... 247

[附录二] 机械制造中常用材料的选择 ..... 251

# 第一章 机构概论

## § 1-1 组成机构的基本元件

伟大领袖毛主席指出：“中国只有在社会经济制度方面彻底地完成社会主义改造，又在技术方面，在一切能够使用机器操作的部门和地方，统统使用机器操作，才能使社会经济面貌全部改观”。由此可见机器在国民经济发展中所处的地位是何等的重要。随着社会主义建设事业的蓬勃发展，机械化程度不断提高，各行各业越来越普遍地使用多种多样的机器，以减轻繁重的体力劳动和满足各种工艺需要。

什么是机器？早在十九世纪，伟大革命导师马克思在《资本论》中曾对当时的机器设备作了如下的阐述：“工具机是这样一种机构，它在取得适当的运动后，用自己的工具来完成过去工人用类似的工具所完

成的那些操作”“所有发达的机器都由三个本

质上不同的部分组成：发动机、传动机构、工具机或工作机”

（马恩全集第23卷，马克思《资本论》第四篇第十三章，机器和大工业）。因此，机器是人类在长期的生产劳动实践中创造出来的产物。人们把各个构件组合起来，并使它们之间具有确定的相对运动，以达到用来代替人类的体力劳动，完成所需的有益功或者实现能量的转换这个目的。

如图1—1所示的牛头刨床就是由电动机1（即发动机部分）、皮带，齿轮2等传动部分和刨头3，进给机构（即工作机）所组成。它可以代替人类繁重的体力劳动，完成金属制品的刨削加工，

在生产实践中我们可以看到种类繁多的机器，如车床、起重机、内燃机、冲床、造型机等等，如果我们仔细观察和分析这些机械设备的构造，就会发现它们总是由一些典型机构所组成。如图1—1所示牛头刨床就是由皮带传动机构、齿轮机构、棘轮棘爪机构和连杆机构等所组成。

机器是由各种典型机构所组成的，那么机构又是由哪些基本元件所构成的呢？“成为我们认识事物的基础的东西，则

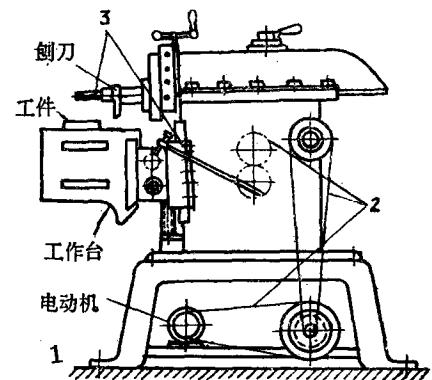


图 1—1

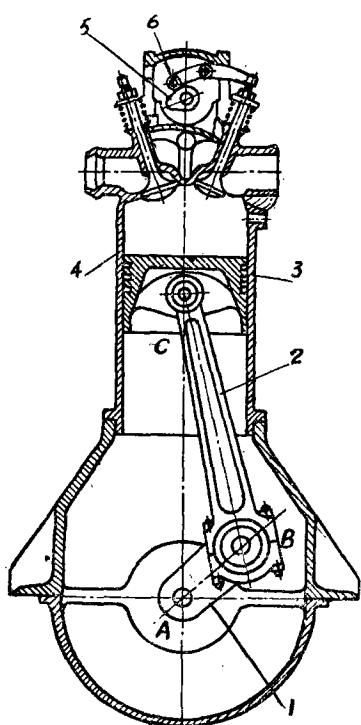


图 1—2

必须注意它的特殊点”。从图 1—2 所示内燃机的曲柄滑块机构中可以看到，当曲柄转动时，连杆和活塞都作一定的相对运动（即不是无规则的乱动，或固定不动）。为什么能产生一定的相对运动呢？这是由于曲柄和连杆、连杆和活塞、活塞和气缸等之间都采用了转动的或移动的可动联接（不是刚性联接）。为了研究机构的组成，我们把由一个零件或由若干个零件刚性地连接在一起的活塞、连杆、曲柄等运动整体称为构件。气缸是固定不动的，称为固定构件（或机架）。把气缸和活塞、活塞和连杆、连杆和曲柄等连接起来的直接接触的活动联接（包括移动联接和转动联接）叫做运动付。由此可知，机构就是由若干个构件通过一定的可动联接方式（即运动付）连接起来，并具有确定运动规律的组合体。构件和运动付叫做组成机构的基本元件。

对于作平面运动的机构来说，运动付可分成三类，如图 1—3 所示。图 1—3，a，是具有相对转动的活动联接，它的具体构造有：轴和轴承、销轴和销轴孔等，我们把它叫做转动付。

图 1—3，b，是具有相对移动的活动联接，它的具体构造有：滑块和导轨、活塞和气缸等，我们把它叫做移动付。

转动付和移动付都是面接触的运动付，因此它们都叫做低付。

图 1—3，c、d 分别表示凸轮和从动杆之间、齿轮轮齿之间的接触联接，它们都不是面接触，而是点、线接触，因此，我们把它们叫做点线接触运动付或高付。

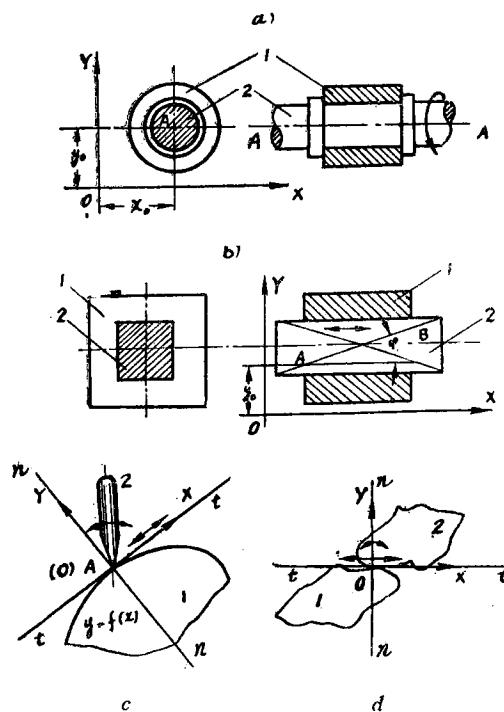
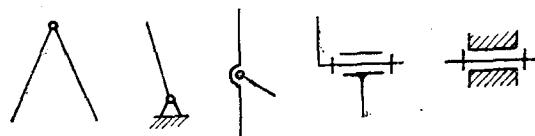
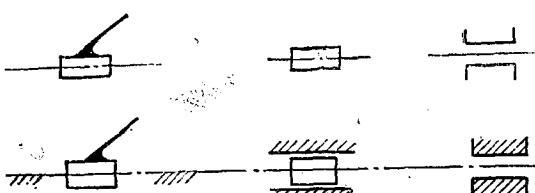
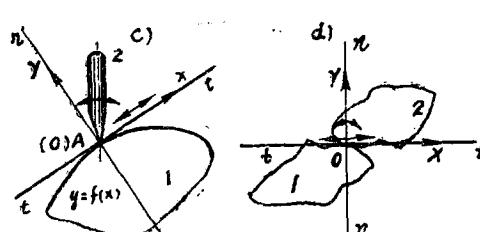


图 1—3

运动付的简化表示符号，列在表 1—1 中。

表 1—1 运动付的符号

类别	名称	特 点	符 号
面接触运动付 (低付)	转动付	两构件只能作相对转动	
	移动付	两构件只能作相对移动	
点线接触运动付	高 付	两构件只能沿接触点的切线方向作相对移动及绕接触点作相对转动。	

## § 1—2 机构运动简图

要设计能满足一定生产需要的新机器或要改进现有机器，首先要求我们研究机器的运动特性。在分析机构的运动或设计机构时，为了能“用不同的方法解决不同的矛盾”和“抓住主要矛盾”，我们须要暂时丢开那些与主要问题无关的东西（如机器的具体构造和外形等）而仅用运动付的表示符号和连接这些运动付的线条（构件的表示符号）所组成的简单图形来表示机构，这种简单图形叫做机构运动简图，它是研究机器运动特性和工作性能的一个重要工具。

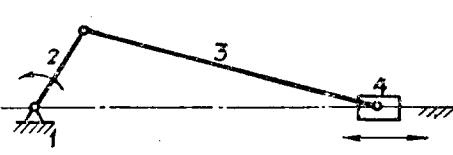
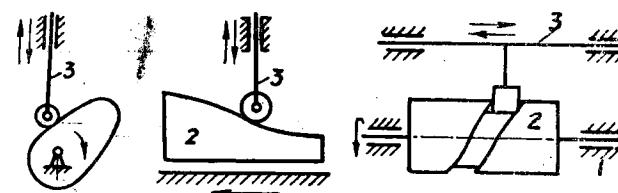
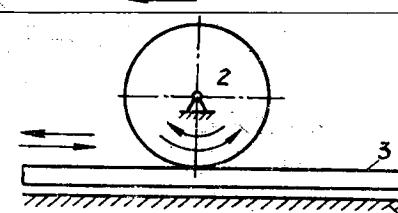
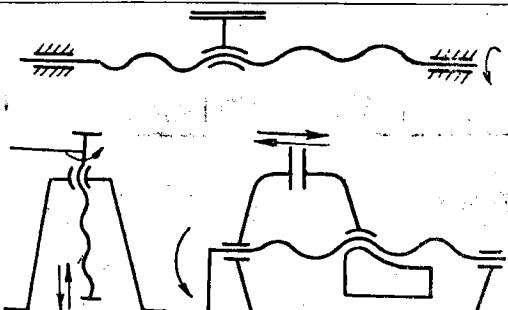
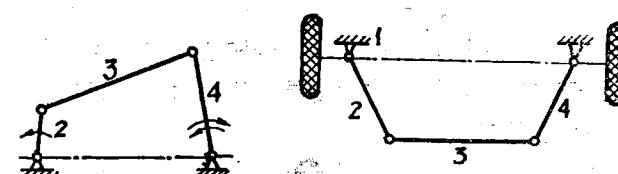
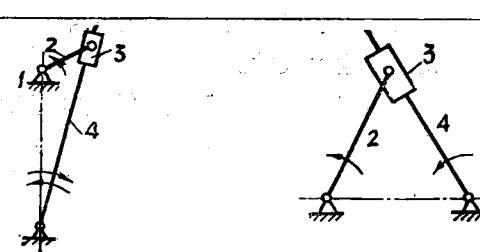
由于机构运动简图必须能反映机构的运动特性，因此它应当具有研究机构运动所必须的一切参数，如转动付中心间的距离、转动付中心和移动付中心线之间的距离，以及移动付中心线之间的夹角等运动尺寸。

根据上述原则，我们把测绘实际机器的机构运动简图的方法简述如下：

一、分析机构的运动情况，判别固定构件（机架）和活动构件（包括原动件、传动件、工作构件），并数出活动构件数。

二、分析各构件之间的相对运动情况，确定各构件之间的相对运动性质和判别运动付的种类、数目。

表 1—2 常用机构

序号	类别	机构名称	机构简图
一	执行构件是移动的机构	曲柄滑块机构	
		移动从动杆凸轮机构	
		齿轮齿条机构	
		螺旋机构 ①传动螺旋机构 ②自锁螺旋机构	
二	执行构件是摆动的	①曲柄摇杆机构 ②双摇杆机构	
		摆动导杆机构	

## 型机 构

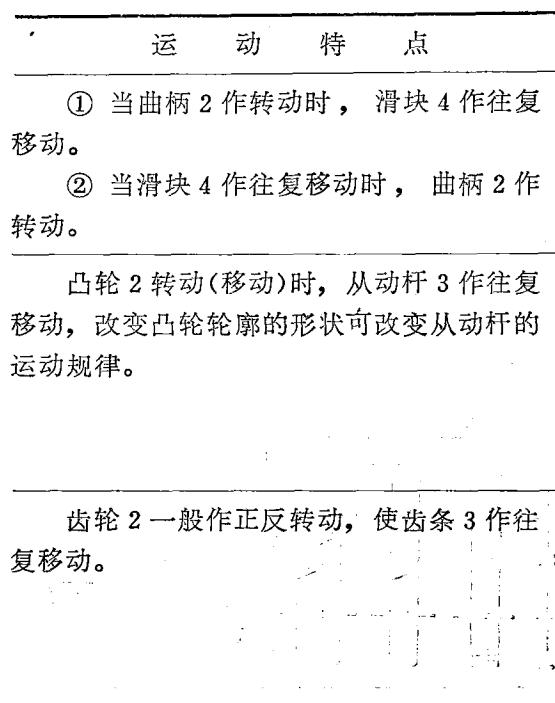
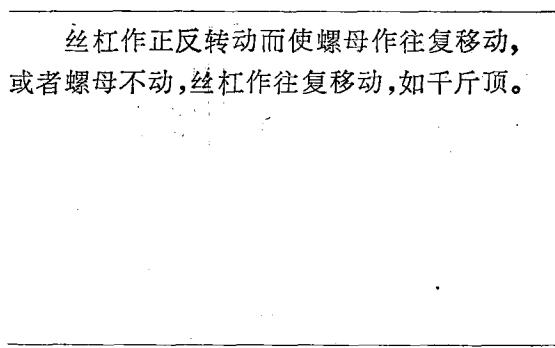
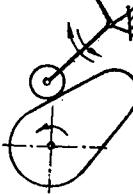
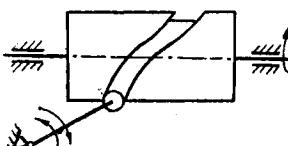
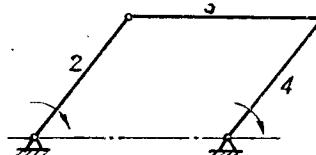
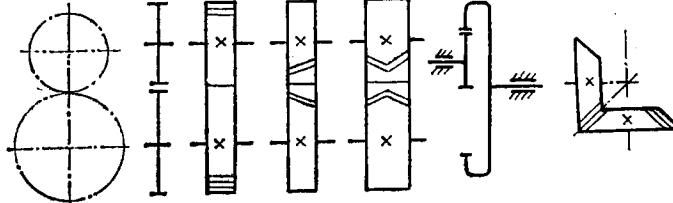
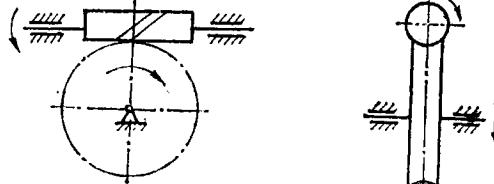
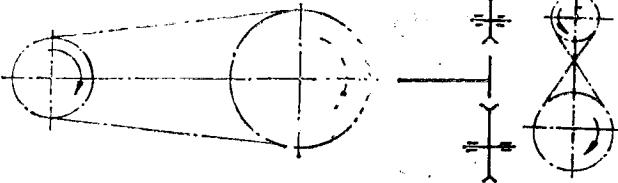
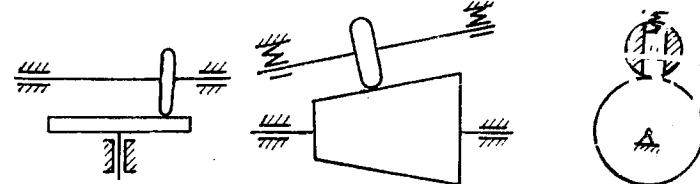
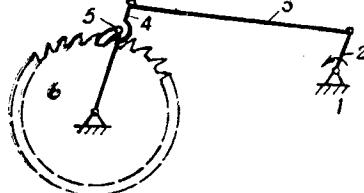
运动特点	应用举例
<p>① 当曲柄 2 作转动时，滑块 4 作往复移动。</p> <p>② 当滑块 4 作往复移动时，曲柄 2 作转动。</p> <p>凸轮 2 转动(移动)时，从动杆 3 作往复移动，改变凸轮廓廓的形状可改变从动杆的运动规律。</p> 	<p>① 压气机、冲床、活塞式水泵等的主机构。</p> <p>② 内燃机的主机构，汽车门的启闭机构，蒸汽机的主机构。</p> <p>内燃机的气门机构，各种自动机中的往复运动机构、缝纫机的挑线机构等。</p>
<p>齿轮 2 一般作正反转动，使齿条 3 作往复移动。</p> 	各种机床中的换向机构。
<p>丝杠作正反转动而使螺母作往复移动，或者螺母不动，丝杠作往复移动，如千斤顶。</p>	<p>① 各种机床的丝杠、分度机，测微器等。</p> <p>② 千斤顶，钳式螺旋压力机，台钳、皮带、运输机张紧机构等等。</p>
<p>当曲柄 2 作转动时或构件 2 作摆动时，摆杆 4 作摆动。</p> <p>当摇杆作摆动时，曲柄 2 作连续转动。</p>	<p>汽车括水板机构、碎石机、汽车转向机构等等。</p> <p>缝纫机的脚踏机构、脚踏脱粒机构。</p>
<p>当曲柄 2 作转动时或构件 2 作摆动时，摇杆 4 作摆动。</p>	<p>牛头刨床、插床等的主机构、润滑油泵的机构、飞机上的液压作动筒机构等。</p>

表 1—2 (续)

序号	类别	机构名称	机构简图
三	机 构	摆动从动杆凸轮机 构	 
		平行四边形机构	
	旋 转 运 动 机 构	齿轮机构	
		蜗轮蜗杆机构	
	挠性传动机构		
			
四	间 隙	摩擦轮传 动机构	
		棘轮棘爪 机构	

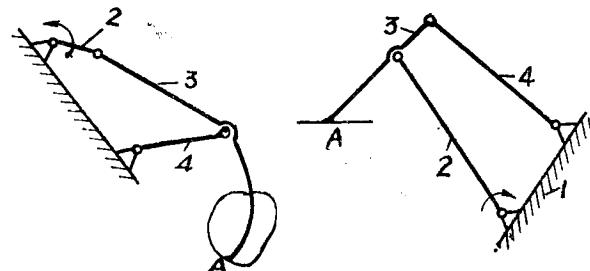
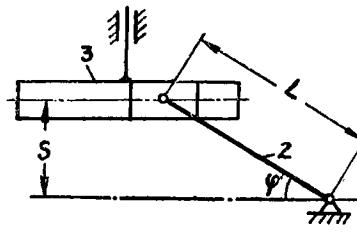
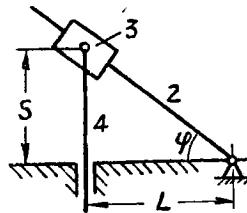
运动特点	应用举例
当凸轮 2 转动时，从动杆 3 作摆动。	内燃机的气门机构，各种自动机中的摆动机构。
当构件 2 转动时，构件 4 也作角速度与 2 相同的旋转运动。	电机车车轮传动机构，绘图机构，十字滑块联轴器等等。
可以把旋转运动变换为同向或反向的各种不同转速的旋转运动。	广泛地应用在各种现代机器中，作为减速或变速的传动装置，以及各种仪表，如钟表、转速表、求积仪等。
可以把蜗杆的旋转运动传递给蜗轮，而且可以具有自锁作用（即蜗轮不能带动蜗杆）。	广泛地应用在减速装置中，因可以具有自锁作用，所以在电梯，起重机的起升机构中用得也很多。
用挠性构件如皮带（平皮带、三角皮带、齿形皮带）、链、钢绳等来进行传动，其轴间距离较大。	压气机、牛头刨床、磨床等各种机器的传动中，尤其是高速级的传动中。还有在农业机械、自行车、摩托车、卸煤机、自动过滤机等方面也有广泛的使用。
可把旋转运动通过摩擦力的作用变换成为各种不同转速的旋转运动。	摩擦压力机、摩擦无级变速器、夹板锤等等。
可把摆动变为单向或反向的间歇旋转运动，以及反向制动。	牛头刨床进给机构、运输机张紧机构以及机床和自动机的喂料和成品输出机构等等。

表 1—2 (续)

序号	类别	机构名称	机 构 简 图
四 运动 机 构	歇 运 动	擒纵机构	
	动	槽轮机构	
	构	不完整齿 轮机构	
五 差 动 机 构	差	差动齿轮 机构	
	动	杠杆式差 动机构	
	构	差动螺旋 机构	

运动特点	应用举例
是一种自动停止和自动开动的间歇运动机构。	钟表中的擒纵机构
原动件作连续转动，槽轮作间歇的旋转运动。	自动机床的换位装置，在制鞋机、电影放映机上也有应用。
主动轮作连续转动，从动轮作间歇的旋转运动。	大多用在记数器中
具有两个自由度，用来合成旋转运动或补偿转数差。	汽车、拖拉机的后轴差动器，机床中的差动变速机构等。也可用作仪器中的手、机动联合机构、加法机构等。
具有两个自由度，将构件 2，6 的直线运动加以合成。	一般用于加法机构。
构件 2 上的两段螺纹 A 和 B 的螺旋方向相同，螺距相差极微，因此当构件 2 转动时，构件 3 的位移极小。	用在显微镜或测微仪中，也可用作镗排等的精密微调机构。

表 1—2 (续)

序号	类别	机构名称	机 构 简 图
六	实现预定轨迹的机构	连杆机构	
七	实现已知函数的机构	正弦机构	
	正切机构		

运动特点	应用举例
连杆 3 上某点 A 按予期的轨迹运动以完成某种工艺动作。	起重机刚性四杆变幅机构、搅拌机、翻草机等。
当主动件 2 转动时，从动件 4 的位移 $S$ ，和主动件 2 的转角成正弦关系，即 $S = L \sin \varphi$	主要用于解算装置中，在仪器里也常常通过它把灵敏元件的直线位移转换成指针的旋转运动。
当主动件 2 转动时，从动件 4 的位移 $S$ ，和主动件 2 的转角成正切关系，即 $S = L \tan \varphi$	(同上)