

# 实用机构图册

第2版

申冰冰 主编



机械工业出版社  
CHINA MACHINE PRESS



013071498

TH112-64  
04-2

# 实用机构图册

第2版

主编 申冰冰

参编 黄继昌 徐巧鱼 张海贵 崔玲玲 李丽芳

图版 (GB) 自动锁定图



北航 C1680436

机械工业出版社 TH112-64  
北京·三里河路52号 邮政编码100082  
电传(010) 63381088 传真(010) 63382222  
E-mail: [www.mepb.com](http://www.mepb.com) [www.mepb.com](http://www.mepb.com) [www.mepb.com](http://www.mepb.com)

04-2

013071498

本书是一本非常实用的机构设计图册。书中对各种常用及典型机构的工作原理和必要参数作了全面而系统的介绍。全书共分 22 章，内容主要包括连接、轴承、联轴器、离合器、止动器、定位器、制动装置、带传动机构、链传动机构、齿轮机构、蜗杆蜗轮机构、行星齿轮机构、螺旋传动机构、轴、齿轮减速器、凸轮机构、平面连杆机构、间歇运动机构、棘轮机构、夹紧机构、液压传动机构、自动上下料机构以及机械手等。本书内容丰富系统，叙述简明扼要，图文并茂，实用性极强。

本书可供机械工程设计人员使用，也可供大专院校师生参考。

主 编 冰 冰 申  
副主编 梅 黎 黄 艳 芮 遵 周 巴 昌 黄 昌 豪  
编委 李 钟 刘 勇 陈 勇 陈 勇 陈 勇 陈 勇

### 图书在版编目 (CIP) 数据

实用机构图册/申冰冰主编. —2 版. —北京：机械工业出版社，  
2013. 8

ISBN 978-7-111-42871-8

I. ①实… II. ①申… III. ①机构 - 图集 IV. ①TH112 - 64

中国版本图书馆 CIP 数据核字 (2013) 第 127741 号

机械工业出版社 (北京市百万庄大街 22 号 邮政编码 100037)

策划编辑：黄丽梅 责任编辑：黄丽梅

版式设计：霍永明 责任校对：肖琳

封面设计：姚毅 责任印制：杨曦

北京双青印刷厂印刷

2013 年 9 月第 2 版第 1 次印刷

169mm × 239mm • 35.25 印张 • 785 千字

0 001 — 4 000 册

标准书号：ISBN 978-7-111-42871-8

定价：88.00 元

凡购本书，如有缺页、倒页、脱页，由本社发行部调换

电话服务

网络服务

社服务中心：(010) 88361066 教材网：<http://www.cmpedu.com>

销售一部：(010) 68326294 机工官网：<http://www.cmpbook.com>

销售二部：(010) 88379649 机工官博：<http://weibo.com/cmp1952>

读者购书热线：(010) 88379203 封面无防伪标均为盗版

# 前言

在科学技术迅猛发展的今天，机械工业仍然是各类工业的基础。实现工业现代化，得由机械技术与其他学科有机结合才能达到。这说明机械技术在任何时期都是不可缺少的。

作为一名机械工程技术人员，要想设计出更多、更新的机械装置，除了掌握必要的专业知识外，还得合理选择典型机构并将它们灵活地进行组合和应用，这就需要一本机构图册作为参考。针对这一情况，本书系统收集和整理了各种典型机构及重要构件结构，并对它们的工作原理及必要的参数进行了介绍，以满足广大机械工程技术人员的需要。

本书为《实用机构图册》的第2版，第1版出版后曾受到读者的广泛好评，此次按照国家最新标准重新修订，保留了原书的精华，删除了一些过时的部分，补充了一些新的机构、数据和实例。因此，本书对开拓机械设计思路，灵活运用机构会有所帮助，对从事机械设计的工程技术人员来说是一本实用的必备手册。本书对从事技术革新、机械设备维修的人员有很高的参考价值。

本书第1版由黄继昌、徐巧鱼、张海贵、程宝平、申冰冰、琚保安、徐花鱼等同志编著。本书第1版承蒙山西兵器职工大学杨德成教授和惠丰机械厂张雨樵研究员级高级工程师给予认真的审校。

本书第2版主要由申冰冰同志对原著进行重新编写，其余同志进行了资料收集和图纸整理工作，最后由黄继昌同志进行了认真的审校。

在编写本书的过程中，参阅了许多手册和文献资料，在此向原作者致以衷心的感谢。

由于编著者水平有限，书中难免有错漏和不妥之处，望读者予以批评指正。

编著者

# 目 录

## 前言

<b>第1章 概述</b>	1
1.1 机构的基本知识	1
1.1.1 机器、机构与构件	1
1.1.2 运动副与运动链	2
1.1.3 构件的自由度与约束	3
1.1.4 平面机构的自由度	4
1.1.5 机构简图	6
1.2 传动机构类型、特点及应用	7
1.2.1 机械传动的功用及类型	7
1.2.2 常用传动机构的特点及应用	8
1.2.3 机械传动选型主要参考参数	10
1.3 机构运动简图符号	11
1.4 实现功能的机构和结构	19
1.4.1 直线运动导向及直线运动传动机构	19
1.4.2 回转运动机构及回转运动和直线运动的变换机构	21
1.4.3 上下直线运动、平行移动机构	21
1.4.4 实现动作转换的机构	22
1.4.5 产生各种变形的机构	23
1.4.6 实现承载功能的结构	23
1.4.7 实现传递力及力矩功能的结构	24
1.4.8 实现定位功能的机构及结构	25
1.4.9 实现零件固定、连接功能的结构	26
1.4.10 实现零件间位置配合功能的结构	27
1.5 各种零件的基本形状及其功能	28
<b>第2章 连接</b>	30
2.1 连接的类型、特点及应用	30
2.2 螺纹连接	30
2.2.1 常用螺纹的特性及应用	30
2.2.2 螺纹连接的计算	32
2.2.3 螺纹连接的主要尺寸关系	36
2.2.4 螺纹连接常用紧固件	36

2.2.5 螺纹连接的防松装置 .....	40
2.2.6 螺纹连接示例 .....	43
2.3 销连接 .....	46
2.3.1 销的类型、特点及应用 .....	46
2.3.2 销连接的计算 .....	48
2.3.3 销连接的几种形式 .....	50
2.3.4 销连接的应用示例 .....	50
2.4 铆钉连接 .....	51
2.4.1 常用铆钉的类型及应用 .....	51
2.4.2 铆钉连接尺寸的确定 .....	52
2.4.3 铆钉的连接形式 .....	53
2.5 焊接 .....	55
2.5.1 焊缝的形式 .....	55
2.5.2 焊缝的坡口形式 .....	55
2.5.3 焊缝实例 .....	56
2.6 粘接 .....	56
2.6.1 常用粘接接头形式 .....	56
2.6.2 典型粘接接头结构 .....	57
2.7 过盈连接 .....	57
2.7.1 过盈连接的常见类型 .....	57
2.7.2 压配合连接实例 .....	58
2.8 键连接 .....	58
2.8.1 常用键的类型、特点及应用 .....	58
2.8.2 常用键的强度计算 .....	59
2.8.3 键连接的应用实例 .....	60
2.9 花键连接 .....	62
2.9.1 花键连接的类型、特点及应用 .....	62
2.9.2 花键连接的强度计算 .....	63
2.9.3 花键连接应用实例 .....	64
<b>第3章 轴承 .....</b>	<b>66</b>
3.1 滑动轴承 .....	66
3.1.1 概述 .....	66
3.1.2 滑动轴承的构造 .....	66
3.1.3 滑动轴承的分类、特点及应用 .....	67
3.1.4 常用轴瓦和轴套材料的性能及用途 .....	68
3.1.5 滑动轴承常用润滑油及润滑脂的主要特性及应用范围 .....	70
3.1.6 常用滑动轴承结构示例 .....	72

3.1.7 滑动轴承的润滑装置 .....	79
3.1.8 不完全润滑轴承的选用计算 .....	81
3.2 滚动轴承 .....	82
3.2.1 滚动轴承的构造及结构特性 .....	82
3.2.2 滚动轴承的代号 .....	85
3.2.3 常用滚动轴承的类型及特性 .....	88
3.2.4 滚动轴承的配合 .....	89
3.2.5 滚动轴承的固定方式 .....	90
3.2.6 滚动轴承的密封形式 .....	93
3.2.7 实用轴承密封结构示例 .....	96
3.2.8 滚动轴承的润滑部件结构 .....	99
3.2.9 滚动轴承的常见支承结构 .....	100
3.2.10 轴承支座结构示例 .....	103
3.2.11 滚动轴承组合的典型结构类型示例 .....	105
<b>第4章 联轴器和离合器 .....</b>	<b>107</b>
4.1 概述 .....	107
4.1.1 一般概念 .....	107
4.1.2 联轴器和离合器的选用 .....	108
4.2 联轴器 .....	111
4.2.1 常用联轴器的性能、特点及应用 .....	111
4.2.2 常用联轴器结构 .....	116
4.3 离合器 .....	128
4.3.1 离合器的类别 .....	128
4.3.2 常用典型离合器的结构 .....	128
4.3.3 手动离合器操纵装置结构 .....	140
<b>第5章 止动器与定位器 .....</b>	<b>142</b>
5.1 概述 .....	142
5.1.1 止动器与定位器在机械中的应用 .....	142
5.1.2 专门定位机构的类型 .....	142
5.2 常见止动器与定位器的形式 .....	143
5.3 常见插入和退出定位器的机构 .....	147
5.3.1 使用凸轮的插入和退出定位器机构 .....	147
5.3.2 使用电磁铁的插入和退出定位器机构 .....	147
5.3.3 使用液压缸或气缸的插入和退出定位器机构 .....	148
<b>第6章 制动器 .....</b>	<b>150</b>
6.1 概述 .....	150
6.1.1 制动器的用途及分类 .....	150

6.1.2 制动器的简要计算 .....	151
6.2 制动器的结构 .....	153
6.2.1 块式制动器 .....	153
6.2.2 带式制动器 .....	156
6.2.3 盘式制动器 .....	157
<b>第7章 带传动机构 .....</b>	<b>162</b>
7.1 概述 .....	162
7.1.1 带传动的特点 .....	162
7.1.2 常见带传动的类型 .....	162
7.1.3 传动带的类型、特点及应用 .....	163
7.2 平带传动 .....	166
7.2.1 常用平带的规格 .....	166
7.2.2 平带的接头形式及特点 .....	167
7.2.3 平带传动的形式 .....	168
7.2.4 平带传动设计计算 .....	170
7.2.5 平带带轮结构 .....	173
7.2.6 高速平带传动 .....	176
7.3 V带传动 .....	177
7.3.1 常用V带的规格 .....	177
7.3.2 V带传动的有关计算 .....	179
7.3.3 V带轮结构 .....	185
7.3.4 特殊形式V带轮结构示例 .....	190
7.3.5 V带无级变速传动机构 .....	191
7.4 带传动的张紧及安装 .....	193
7.4.1 带传动的张紧方法 .....	193
7.4.2 带传动的安装要求 .....	194
7.5 带传动的应用 .....	195
7.6 带传动带轮工作图示例 .....	199
<b>第8章 链传动机构 .....</b>	<b>200</b>
8.1 概述 .....	200
8.1.1 链传动的特点 .....	200
8.1.2 常用传动链的类型及应用 .....	201
8.2 滚子链传动 .....	202
8.2.1 滚子链的结构及规格 .....	202
8.2.2 滚子链传动参数的确定 .....	208
8.2.3 滚子链链轮尺寸及齿形 .....	216
8.2.4 滚子链轮结构 .....	218

8.3 齿形链传动 .....	222
8.3.1 标准齿形链的结构及基本参数 .....	222
8.3.2 齿形链链轮的齿形尺寸 .....	227
8.4 输送链 .....	231
8.4.1 常见输送链的类型及特点 .....	231
8.4.2 带附件输送链的形式示例 .....	233
8.4.3 链式输送机的类型及功能 .....	234
8.4.4 链式输送机的链条选择方法 .....	235
8.5 链传动的布置、张紧及润滑 .....	238
8.5.1 链传动的布置 .....	238
8.5.2 链条的张紧装置 .....	240
8.5.3 链传动的润滑方法 .....	242
8.6 链传动机构工作图示例 .....	242
8.7 链传动的应用实例 .....	245
<b>第9章 滚开线圆柱齿轮机构 .....</b>	<b>250</b>
9.1 基本知识 .....	250
9.1.1 齿轮传动机构的特点 .....	250
9.1.2 滚开线圆柱齿轮机构的类型及特点 .....	250
9.1.3 滚开线齿轮啮合的主要特点 .....	252
9.1.4 滚开线标准齿轮主要部位名称及尺寸计算 .....	252
9.1.5 一些传动关系的计算 .....	254
9.1.6 圆柱齿轮传动的作用力 .....	255
9.1.7 齿轮常用材料及力学性能 .....	255
9.1.8 制造精度 .....	256
9.1.9 变位齿轮 .....	257
9.1.10 非圆柱齿轮机构的工作原理 .....	259
9.2 齿轮结构 .....	260
9.2.1 轴齿轮 .....	260
9.2.2 实心结构齿轮 .....	260
9.2.3 腹板式锻造齿轮 .....	261
9.2.4 腹板式铸造齿轮 .....	262
9.2.5 轮辐式铸造齿轮 .....	263
9.2.6 铸造齿轮的轮辐 .....	264
9.2.7 组合齿轮 .....	264
9.2.8 焊接齿轮 .....	265
9.2.9 剖分齿轮 .....	266
9.2.10 胶木板拼制齿轮 .....	267

9.2.11	仪表齿轮	268
9.3	渐开线圆柱齿轮机构应用实例	269
9.4	渐开线圆柱齿轮机构工作图示例	275
<b>第10章 渐开线锥齿轮机构</b>		278
10.1	基本知识	278
10.1.1	锥齿轮的分类及特点	278
10.1.2	标准直齿锥齿轮的几何尺寸计算	280
10.1.3	锥齿轮的传动比	281
10.1.4	直齿锥齿轮传动作用力的计算	282
10.2	锥齿轮结构	282
10.2.1	连轴锥齿轮	282
10.2.2	盘式锥齿轮	283
10.2.3	锻造锥齿轮	284
10.2.4	铸造锥齿轮	285
10.2.5	组合式锥齿轮	286
10.3	锥齿轮的支承结构	287
10.3.1	锥齿轮的支承结构形式、特点及应用	287
10.3.2	锥齿轮支承示例	288
10.4	工作图示例	289
<b>第11章 蜗杆蜗轮机构</b>		292
11.1	基本知识	292
11.1.1	蜗杆蜗轮机构的分类及特点	292
11.1.2	普通蜗杆蜗轮传动的几何尺寸计算	294
11.1.3	普通蜗杆蜗轮传动的一些重要参数	296
11.1.4	蜗杆蜗轮常用材料	299
11.1.5	蜗杆蜗轮受力情况	300
11.1.6	蜗杆蜗轮的制造精度	301
11.1.7	蜗杆传动的公差项目	302
11.2	蜗杆蜗轮机构	302
11.2.1	普通圆柱蜗杆结构	302
11.2.2	蜗轮结构	303
11.2.3	蜗杆和蜗轮的布局	304
11.2.4	蜗杆传动的润滑及冷却方式	305
11.3	蜗杆蜗轮工作图示例	307
11.4	滚动摩擦蜗杆传动简介	310
<b>第12章 行星齿轮机构</b>		312
12.1	概述	312

12.1.1 行星齿轮的构成	312
12.1.2 行星齿轮机构的特点	313
12.2 行星齿轮机构的分类	313
12.2.1 按中心轮的数量分类示例	313
12.2.2 按活动的自由度分类示例	313
12.3 传动比计算	316
12.3.1 传动比计算方法	316
12.3.2 传动比计算举例	317
12.4 行星齿轮机构的结构	318
12.4.1 合理选择结构形式	318
12.4.2 均载机构的形式与特点	318
12.4.3 一些常见行星齿轮的结构	322
12.5 少齿差行星齿轮机构	323
12.5.1 渐开线齿廓的少齿差行星齿轮机构	324
12.5.2 摆线针轮行星机构	324
12.6 行星齿轮机构应用实例	325
<b>第13章 螺旋传动机构</b>	331
13.1 概述	331
13.1.1 螺旋传动的特点	331
13.1.2 螺旋传动的类型	331
13.1.3 螺旋传动的应用形式	332
13.2 普通滑动螺旋传动	333
13.2.1 螺纹的形成及类型	333
13.2.2 螺纹的主要参数	334
13.3 静压螺旋传动	335
13.3.1 静压螺旋传动的结构	335
13.3.2 传动原理简介	336
13.4 滚珠螺旋传动	336
13.4.1 滚珠螺旋传动的特点	336
13.4.2 滚珠螺旋传动的工作原理	336
13.5 螺旋传动应用实例	337
<b>第14章 轴</b>	342
14.1 概述	342
14.1.1 轴的种类及应用特点	342
14.1.2 轴的常用材料及力学性能	343
14.2 轴的结构	346
14.2.1 轴径的确定	346

14.2.2 轴上零件的轴向固定方法	347
14.2.3 零件在轴上的周向定位与固定	349
14.2.4 降低轴上应力集中的结构方法	351
14.2.5 滑动轴承的轴颈结构	352
14.3 轴的典型结构示例	353
14.3.1 装在滚动轴承上的转轴典型结构	353
14.3.2 装在滑动轴承上的转轴典型结构	354
<b>第15章 齿轮减速器</b>	<b>355</b>
15.1 减速器的分类及应用	355
15.1.1 减速器的主要类型	355
15.1.2 减速器的主要技术要求	355
15.1.3 常用减速器的形式、特点及应用	356
15.2 减速器结构	360
15.2.1 减速器的整体结构设计概述	360
15.2.2 常用减速器结构	361
<b>第16章 凸轮机构</b>	<b>368</b>
16.1 概述	368
16.1.1 凸轮机构的组成	368
16.1.2 凸轮机构的分类及应用	368
16.2 从动件的运动规律	373
16.2.1 几种常用的从动件运动规律曲线	373
16.2.2 常用从动件运动规律的特性及应用	374
16.2.3 从动件运动规律的选择	376
16.3 凸轮及滚子结构	377
16.3.1 凸轮与传动轴的连接	377
16.3.2 常见的滚子结构	378
16.4 凸轮机构应用实例	379
<b>第17章 平面连杆机构</b>	<b>383</b>
17.1 概述	383
17.1.1 平面四杆机构的结构形式	383
17.1.2 铰链四杆机构的结构特点及应用	384
17.1.3 铰链四杆机构的性质	385
17.1.4 带有移动副的四杆机构形式及特点	387
17.2 连杆机构的结构	388
17.2.1 构件的结构形式、特点与应用	388
17.2.2 移动副的结构形式	389
17.3 连杆曲线及其应用	390

17.3.1 连杆构件上的轨迹曲线	390
17.3.2 连杆曲线应用示例	391
17.4 平面连杆机构应用实例	392
<b>第18章 间歇运动机构</b>	<b>400</b>
18.1 概述	400
18.2 棘轮机构	401
18.2.1 棘轮机构常用形式	401
18.2.2 其他形式的棘轮机构	402
18.3 槽轮机构	403
18.3.1 槽轮机构的工作原理	403
18.3.2 槽轮机构的基本形式	404
18.4 不完全齿轮机构	406
18.4.1 不完全齿轮机构的工作原理	406
18.4.2 不完全齿轮机构的应用	407
18.5 其他形式的间歇运动机构	408
18.6 间歇运动机构实例	409
<b>第19章 夹紧机构</b>	<b>413</b>
19.1 概述	413
19.1.1 夹紧机构及装置	413
19.1.2 夹紧机构的种类	413
19.2 斜楔夹紧机构	414
19.2.1 斜楔面夹紧机构	414
19.2.2 斜楔面柱塞移动式夹紧机构	415
19.3 螺旋夹紧机构	416
19.3.1 直接夹紧式螺旋夹紧机构	416
19.3.2 移动压板式螺旋夹紧机构	416
19.3.3 铰链压板式螺旋夹紧机构	417
19.3.4 可拆卸压板式螺旋夹紧机构	417
19.3.5 其他形式的压板式螺旋夹紧机构	417
19.3.6 快速螺旋夹紧机构	417
19.4 偏心夹紧机构	422
19.4.1 偏心夹紧原理	422
19.4.2 典型的偏心夹紧机构	423
19.5 端面凸轮夹紧机构	425
19.6 铰链夹紧机构	426
19.7 联动(浮动)夹紧机构	428
19.7.1 多点联动夹紧机构	428

19.7.2 多件联动(浮动)夹紧机构	430
19.8 定心夹紧机构	432
19.8.1 定心夹紧机构的工作原理	432
19.8.2 等速移动定心夹紧机构	433
19.8.3 弹性变形定心夹紧机构	433
19.9 夹紧机构应用实例	438
19.9.1 钻床夹具	438
19.9.2 车床夹具	443
19.9.3 铣床夹具	448
<b>第20章 液压传动机构</b>	<b>451</b>
20.1 液压传动的基本概念	451
20.1.1 液压传动的优缺点	451
20.1.2 液压传动的基本工作原理	452
20.1.3 液压传动系统的组成	452
20.1.4 液压传动在机械工业中的应用	453
20.2 液压泵	454
20.2.1 液压泵的工作原理	454
20.2.2 液压泵的常用种类	455
20.2.3 液压泵的流量及压力	455
20.2.4 液压泵的性能与特点	455
20.2.5 常用液压泵的结构	456
20.3 液压缸	461
20.3.1 液压缸的种类及特点	461
20.3.2 液压缸的缓冲装置	463
20.3.3 常用缸体端部连接结构	465
20.3.4 密封装置	466
20.3.5 液压缸的结构	469
20.4 液压控制阀	473
20.4.1 液压控制阀的类型及用途	473
20.4.2 方向控制阀的结构	474
20.4.3 常用压力控制阀的结构	479
20.4.4 常用流量控制阀的结构	482
20.5 液压辅件	483
20.5.1 油箱	483
20.5.2 过滤器	484
20.5.3 蓄能器	485
20.5.4 管路连接件	486

20.6 液压传动基本回路	487
20.6.1 压力控制回路	488
20.6.2 方向控制回路	490
20.6.3 速度控制回路	491
20.6.4 顺序动作回路	493
<b>第21章 自动上下料机构</b>	<b>496</b>
21.1 概述	496
21.1.1 使用自动上下料机构的意义	496
21.1.2 自动上下料机构的种类	496
21.2 带(板)料自动送料机构	497
21.2.1 由杠杆传动的钩式送料机构	497
21.2.2 由杠杆斜面传动的送料机构	498
21.2.3 凸轮钳式送料机构	498
21.2.4 杠杆送料机构	499
21.2.5 夹持送料机构	499
21.2.6 滚轴送料机构	499
21.3 棒料自动送料机构的形式	500
21.3.1 没有送料筒夹的送料机构	500
21.3.2 具有送料筒夹的送料机构	501
21.4 件料自动上下料机构的基本构件	501
21.4.1 件料自动上下料机构的组成	501
21.4.2 常用料斗的结构形式	502
21.4.3 常用定向机构	503
21.4.4 料道的主要形式	503
21.4.5 隔料器的形式	506
21.4.6 弹簧上料抓取机构	508
21.4.7 剔除器的形式	508
21.4.8 合路器与分路器	509
21.4.9 减速器的形式	509
21.5 件料料仓式上下料机构	510
21.5.1 直线往复上料机构	510
21.5.2 齿轮齿条式上下料机构	510
21.5.3 摆动式上料机构	511
21.5.4 复合运动的上料机构	511
21.5.5 凸轮推杆式自动上下料机构	511
21.5.6 气缸拖板式自动上下料机构	512
21.6 件料料斗式自动上料机构	513

21.6.1 侧边刮板式上料机构 .....	513
21.6.2 磁盘式上料机构 .....	513
21.6.3 旋转钩式自动上料机构 .....	514
21.6.4 摩擦盘式上料机构 .....	515
21.6.5 钩式上料机构 .....	515
21.6.6 滚筒式上料机构 .....	516
21.6.7 振动式筒形料斗上料机构 .....	516
<b>第 22 章 机械手 .....</b>	<b>518</b>
22.1 概述 .....	518
22.1.1 机械手的发展及应用 .....	518
22.1.2 机械手的组成 .....	518
22.1.3 机械手的分类 .....	519
22.1.4 机械手运动的自由度形式 .....	520
22.1.5 机械手的主要技术参数 .....	521
22.1.6 机械手传动系统的方式、特点比较 .....	521
22.2 手部机构 .....	522
22.2.1 手部机构的分类及应用 .....	522
22.2.2 手指夹紧力的计算 .....	523
22.2.3 常见手部机构工作原理 .....	524
22.2.4 手部机构图例 .....	529
22.3 腕部机构 .....	534
22.3.1 腕部机构的动作范围及使用 .....	534
22.3.2 腕部机构常用形式 .....	535
22.3.3 腕部机构图例 .....	535
22.4 臂部机构 .....	539
22.4.1 常见臂部机构及工作原理 .....	539
22.4.2 常见的手臂导向结构形式 .....	541
22.4.3 臂部机构图例 .....	542
<b>参考文献 .....</b>	<b>545</b>

# 第1章 概述

§ 1.1 机构的基本概念

## 1.1 机构的基本知识

### 1.1.1 机器、机构与构件

#### 1. 机器

在生产过程和日常生活中，人们广泛地使用着名目繁多的各种机器。它们虽然有着不同的构造和用途，但都是由许多不同的机构和构件组成的。组成机器的各个部分都有着确定的相对运动，能代替人类的劳动去作有用的功（如各种机床可以加工零件、起重机吊起重物等），或进行能量转换（如内燃机将热能转换为机械能）。任何一部完整的机器，其主体都是由原动部分、传动部分和执行部分组成的。

#### 2. 机构

在机器中使用的机构类型很多，但它们大都由刚性体所组成（有的机构使用挠性体，如传动带、链条等），且组成机构的各刚性体之间互相作有规律的相对运动，各刚性体在完成运动的传递和变换的同时，也完成力的传递和变换。因此可以说，机构是一个具有一定相对运动的刚性体的组合系统。通常把机器和机构统称为机械。

随着电子技术、液压技术及其他新技术的发展，在现代机器中所使用的机构范围日益扩大，但多数机器常用的典型机构大致有以下几种：①齿轮传动机构；②带传动机构；③链条传动机构；④凸轮机构；⑤连杆机构；⑥斜面与螺旋机构；⑦步进传动机构；⑧液压传动机构；⑨由上述机构组成的各种复合及应用机构。本书将对这些机构的工作原理及应用分章予以介绍。同时对组成这些机构的重要构件也作必要的介绍。

#### 3. 构件

在机构中，参与运动的刚性体称为机构的构件。构件与零件是有区别的，构件可以是单一的零件，也可以是由若干零件连接而成的刚性结构。

构件之间用运动副按照一定的规律进行连接就组成了机构，否则构件就会失去全部运动，而成为一个不能运动的机械结构，见表 1-1 所示例子。

表 1-1

可运动的构件	构件组成的刚性结构	构件组成的四连杆机构