

铰链式颚式破碎机图片

免责声明：上海矿山破碎机网：<http://www.jawcrusher.biz>本着自由、分享的原则整理以下内容于互联网，若有侵权请联系我们删除！

上海矿山破碎机网提供沙石厂粉碎设备、石料生产线、矿石破碎线、制砂生产线、磨粉生产线、建筑垃圾回收等多项破碎筛分一条龙服务。

联系我们：您可以通过在线咨询与我们取得联系！周一至周日全天竭诚为您服务。



客服中心

服务时间：24小时服务

更多相关设备问题，生产线配置，设备报价，设备参数等问题

可以[免费咨询](#)在线客服帮您解答 | 24小时免费客服在线

一分钟解决您的疑惑

[点击咨询](#)



铰链式颚式破碎机图片

东北大学机械原理课程设计铰链式颚式破碎机方案分析一设计题目：铰链式颚式破碎机方案分析二已知条件及设计要求已知条件图六杆铰链式破碎机图工艺阻力图四杆铰链式破碎机图(a)所示为六杆铰链式破碎机方案简图。主轴的转速为 $n=70r/min$ ，各部尺寸为： $l_{OA}=0.4m, l_{AB}=0.4m, l_{OB}=0.4m, l_{BC}=0.4m, l_{OC}=0.96m, l=0.4m, l=0.4m, h=0.8m, h=0.4m$ 。各构件质量和转动惯量分别为： $m=0.4kg, J_s=0.004kg\cdot m^2, m=0.4kg, J_s=0.004kg\cdot m^2, m=0.4kg, J_s=0.004kg\cdot m^2, m=0.4kg, J_s=0.004kg\cdot m^2$ ，构件的质心位于O上，其他构件的质心均在各杆的中心处。D为矿石破碎阻力作用点，设 $l_{OD}=0.4m$ ，破碎阻力Q在颚板的右极限位置到左极限位置间变化，如图(b)所示，Q力垂直于颚板。 $l_{OA}=0.4m, l_{AB}=0.4m, l=0.4m, h=0.4m, l_{OB}=0.96m$ ，破碎阻力Q的变化规律与六杆铰链式破碎机相同，Q力垂直于颚板OB，Q力作用点为D，且 $l_{OD}=0.4m$ 。各杆的质量转动惯量为 $m=0.4kg, J_s=0.004kg\cdot m^2$ ， $m=0.4kg, J_s=0.004kg\cdot m^2$ 。

式颚破碎机

进行动态静力分析，比较颚板摆动中心运动副反力的大小及方向变化规律，曲柄上的平衡力矩大小及方向变化

规律。

三机构的结构分析六杆铰链式破碎机六杆铰链式粉碎机拆分为机架和主动件， 构件组成的RRR杆组， 构件组成的RRR杆组。表形式参数实值nnnkrrrgamt ttweeppvpvpapap调用rrrk函数对由 构件组成的RRR杆组进行运动分析。表形式参数实值mn4nnkk表rrtweeppvpvpapaprrt调用rrrk函数对由 构件组成的RRR杆组进行运动分析。表形式参数实值nnnkrrrgamt ttweeppvpvpapap调用rrrk函数对由 构件组成的RRR杆组进行运动分析。形式参数nnnsnsnnnnexfkpvpt实值590045vpvpt调用rrrf对由 杆组成的RRR杆组进行静力分析。表wweefrfr形式参数nnnsnsnnnnexfkp实值4800p调用barf对主动件 进行静力分析。

颞式破碎机图片

表点运动参数形式参数实值形式参数实值形式参数实

值nnnnnnnnkkrrrrr5rrr.6gamgamgtttttteeeeeppppppvpvpvpvpvpvpvpapapapapapap表点运动参数表点运动参数调用rrrf对由 杆组成的RRR杆组进行静力分析。表形式参数nnnsnsnnnnexfkp实值46077p调用barf对主动件 进行静力分析。颞板的摆动范围：四杆机构 $\theta = \text{rad}$ ，六杆机构 $\theta = \text{rad}$ ；颞板最大角速度：四杆机构 $\omega_{\max} = 0.644 \text{ rad/s}$ ，六杆机构 $\omega_{\max} = 0.4049 \text{ rad/s}$ ；颞板最大角加速度：四杆机构 $\epsilon_{\max} = 6.7107 \text{ rad/s}^2$ ，六杆机构 $\epsilon_{\max} = 10.098 \text{ rad/s}^2$ 。有以上数据可知，四杆机构和六杆机构颞板摆动范围相差不大，但由于六杆机构可以提供更大的最大角加速度，有利于破碎矿石。四杆机构共两个固定铰支座，而六杆机构有三个，且主动件对应的固定铰支座受力情况：四杆机构 $F_{R\max} = 2083.065$ ；六杆机构 $F_{R\max} =$ ，六杆机构明显大于四杆机构。另一方面，六杆机构主动件所需提供的最大力矩NM也比四杆机构577572NM大很多。

八主要的收获和建议收获：学会了用c语言编程分析简单机构的运动和动态静力分析，理解了用基本杆组分析较为复杂机构的基本方法，熟悉了机构运动及动态静力分析的数学建模过程和子程序调用的方法。建议：利用软件分析机械运动对于机械类学生较为重要，建议学校能位同学提供一个更为自由的平台，让同学们有更多时间参与进去，进一步提升学生能力；我和同学在分析本题的过程中发现，个别通用子函数铰链式颞式破碎机图片还可以做一些改进，如Sm值的求法，子函数取杆件运动过程中与起始位置的差值的最大值，这是不合理的，为了适应子程序，我们只能在画图时以颞板左（或右）极限位置作为起点才可以得到真实值，这一定程度上增加了分析过程的难度，建议在通用子函数中予以考虑。九参考文献李树军等，机械原理沈阳：东北大学出版社，王淑仁等，计算机辅助机构设计沈阳：东北大学出版社，2003谭浩强等，C语言程序设计北京：清华大学出版社

铰链式颚式破碎机图片

, -9- 机械原理课程设计铰链式颚式破碎机——甜梦文库为大家提供各种日常写作指导, 同时提供范文参考。课程设计任务书铰链式颚式破碎机方案分析旧教材题目七铰链式颚式破碎机方案分析(旧教材题目七分析旧教材题目七)(a)六杆铰链式破碎机(b)工艺阻力(c)四杆铰链式破碎机一题目说明: 图(a)所示为六杆铰链式破碎机方案简图。主轴的转速为 $n=70r/min$, 各部尺寸为: $OA=0.4m, l_{AB}=0.4m, l_{OB}=0.4m, l_{BC}=0.4m, l_{OC}=0.96m, l_1=0.4m, l_2=0.4m, h=0.8m, h_0=0.4m$ 。各构件质量和转动惯量分别为: $m_1=100kg, J_{s1}=0.001kg \cdot m^2, m_2=100kg, J_{s2}=0.001kg \cdot m^2, m_3=100kg, J_{s3}=0.001kg \cdot m^2, m_4=100kg, J_{s4}=0.001kg \cdot m^2, m_5=100kg, J_{s5}=0.001kg \cdot m^2, m_6=100kg, J_{s6}=0.001kg \cdot m^2$, 构件的质心位于O上, 其他构件的质心均在各杆的中心处。D为矿石破碎阻力作用点, 设破碎阻力Q在颚板的右极限位置到左极限位置间变化, $LOD=0.4m$, 如图(b)所示, Q力垂直于颚板。

原文地址: <http://jawcrusher.biz/ptsb/F16aJiaoLianuOvJV.html>