

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。



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



铰链式颞式破碎机课程设计

二．图解法连杆机构运动分析及动态静力分析三．杆组法颞式破碎机的运动分析及动态静力分析四．飞轮设计五．主要收获六．参考文献一机构简介与设计数据机构简介颞式破碎机是一种破碎矿石的机械，如图所示，机器经皮带（图中未画）使曲柄顺时针回转，然后通过构件，是动颞板向左摆向固定于机架上的定额板时，矿石被轧碎；当动颞板向右摆定颞板时，被轧碎的矿石下落。为了减小主轴速度的波动和电动机的容量，在O轴的两端各装一个大小和重量完全相同的飞轮，其中一个兼作皮带轮用。

东北大学机械原理课程设计铰链式颞式破碎机方案分析一设计题目：铰链式颞式破碎机方案分析二已知条件及设计要求2.已知条件图.六杆铰链式破碎机图.2工艺阻力图.3四杆铰链式破碎机图(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： $l_{OA}=0.3m, l_{AB}=0.3m, l_{OB}=0.3m, l_{BC}=0.3m, l_{OC}=0.96m, l_1=0.3m, l_2=0.3m, h=0.8m, h_1=0.3m$ 。各构件质量和转动惯量分别为： $m_1=0.5kg, J_{s1}=0.001kg\cdot m^2, m_2=0.5kg, J_{s2}=0.001kg\cdot m^2, m_3=0.5kg, J_{s3}=0.001kg\cdot m^2, m_4=0.5kg, J_{s4}=0.001kg\cdot m^2, m_5=0.5kg, J_{s5}=0.001kg\cdot m^2$ ，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 $l_{OD}=0.3m$ ，破碎阻力Q在颞板的右极限位置到左极限位置间变化，如图(b)所示，Q力垂直于颞板。 $l_{OA}=0.3m, l_{AB}=0.3m, l_1=0.3m, h_1=0.3m, l_{OB}=0.96m$ ，破碎阻力Q的变化规律与六杆铰链式破碎机相同，Q力垂直于颞板OB

, Q力作用点为D, 且 $IO_D=m$ 。

各杆的质量转动惯量为 $m=00kg, J_s=kg^2m$, $m=00kg, J_s=kg^2m$ 。进行动态静力分析, 比较颞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nnnkrrrgamttweeppvpvpapap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mn4nkk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nnnkrrrgamttweeppvpvpapap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nnnsnsnnnxfkpvpt实值590045pvpt调用rrrf对由 杆组成的RRR杆组进行静力分析。表weefrfr形式参数nnnsnsnnnxfkpvpt实值4800p调用barf对主动件 进行静力分析。

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.6gamgamttttteeeeeppppppvpvpvpvpvpvpvpapapapapapap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nnnsnsnnnxfkpvpt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 $t=rad$, 六杆机构 $t=rad$; 颞板最大角速度: 四杆机构 $w_{max}=0.644rad/s$, 六杆机构 $w_{max}=0.4049rad/s$; 颞板最大角加速度: 四杆机构 $e_{max}=6.7107rad/s$, 六杆机构 $e_{max}=10.098rad/s$ 。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 $FR_{max}=2083.065$; 六杆机构 $FR_{max}=$, 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。

原文地址: <http://jawcrusher.biz/ptsb/auZKJiaoLianH6icV.html>