

# 裹包机机构动力学分析

刘鹏辉, 杜启祥, 储火

(浙江大学 航空航天学院, 杭州 310027)

**摘要:** 为研究裹包机机构的动力学性能, 基于 Pro/E 程序建立了裹包机机构的模型, 并对机构进行了动力学分析。结果表明, 运用仿真方法可以避免复杂的计算, 缩短开发周期。为机械设计提供了强有力的工具。

**关键词:** 裹包机机构; Pro/E; 动力学仿真

**中图分类号:** TB486; TH112.1 **文献标识码:** A **文章编号:** 1001-3563(2012)07-0099-02

## Mechanical Analysis of Wrapping Machine

LIU Peng-hui, DU Qi-xiang, CHU Huo

(Institute of Applied Mechanics, Zhejiang University, Hangzhou 310027, China)

**Abstract:** The model of mechanism of wrapping machine was established using Pro/E to study the dynamic performance of the mechanism. Dynamics analysis of the mechanism was carried out. The results showed that the simulation method can avoid complex calculation, and shorten development cycle. The purpose was to provide a tool for mechanical design.

**Key words:** mechanism of wrapping machine; Pro/E; dynamics simulation

设计机械传动机构常见的方法为作图法与解析法。四杆机构是常见的传动机构, 一般设计方法为作图法和解析法。若要了解它们的力学特性, 还需计算分析。国内外许多学者对四杆机构的设计作了大量工作, 取得了很多成果, 例如储宁启<sup>[1]</sup>等采用图解法进行设计, 但步骤较多且逻辑性差, 不便于设计人员理解和掌握; 高德等对平面四杆结构进行解析法设计, 方法推导过程复杂<sup>[2-4]</sup>。以上设计很难掌握机构的运动学性能和动力学性能, 因此, 本文借助 Pro/E 程序, 研究裹包机机构的动力学性能, 考察机构的平稳性能。

### 1 裹包机机构力学机构建模

进行机构仿真的基本前提是要根据机构实际预期的工作要求创建机构运动模型。在导杆机构中, 使导杆仅能摆动, 则构成摆动导杆机构, 裹包机机构就是这种导杆机构的一种典型代表。根据裹包机机构的工作性能, 其机构简图见图 1, 导杆长  $L_{AD} \geq L_{AB} +$

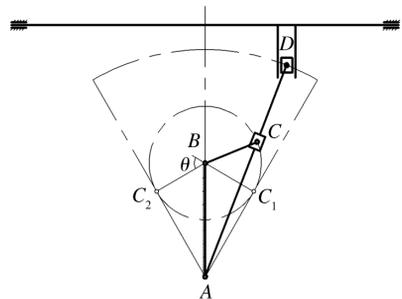


图 1 裹包机机构运动简图

Fig. 1 Sketch map of mechanism of wrapping machine

$L_{BC}$ , 极位夹角  $\theta = 2\arccos \frac{L_{AB}^2 + L_{AC}^2 - L_{BC}^2}{2L_{AB}L_{AC}}$ 。曲柄 BC

圆周转动, 由套筒 C 带动导杆 AD 做往返摆动, 继而滑块 D 带动平动机构进行往复平动。

根据图 1 所示的机构简图, 在 Pro/E 软件中建立裹包机机构的运动三维装配模型, 见图 2。曲柄  $L_{BC} = 50 \text{ mm}$ , 导杆尺寸  $L_{AD} = 300 \text{ mm}$ , 刨头行程  $H = 300 \text{ mm}$ , 机构行程速比系数可  $K = 2$ , 导杆摆角  $\theta = 60^\circ$ , 机架尺寸  $L_{AB} = 100 \text{ mm}$ 。

收稿日期: 2012-02-05

作者简介: 刘鹏辉(1986—), 男, 河南湘潭人, 浙江大学硕士生, 主攻机械动力学及建模。

## 2 裹包机机构力学运动仿真

在机械设计中,设计者要检测所设计的机构性能是否满足工作设计要求,通常是先根据设计的要求做出相应的模型,然后放入实际的工作环境中进行测试,根据测试的实际数据来修正设计模型,直至产品性能达到要求。这些前期工作无疑浪费了大量的时间和人力物力,故为了提高设计效率和节省经济成本,机构的运动仿真技术便由此产生。

Pro/ENGINEER 作为一款机械自动化软件,提供了很好的机构运动仿真功能,设计者可以根据仿真结果对所设计的机构进行修改与优化,从而大大简化了机构的设计开发过程。机构的运动仿真步骤一般包含 6 个部分:创建机构模型组件、检测模型、添加伺服电机、准备分析、分析模型、获取结果。

在图 2 的运动模型中,在曲柄与机架的销钉链接

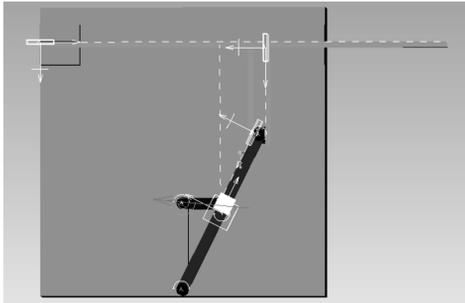


图 2 裹包机机构三维运动装配模型

Fig. 2 Three-dimensional dynamic model of mechanism of wrapping machine

处添加 1 个伺服电机,使摇杆匀速转动,从而带动整个模型进行仿真运动。

## 3 裹包机机构运动机构力学分析

在图 1 所示的裹包机机构机构简图中,导杆 AD 作为裹包机主要的运动传递和执行机构之一,且将摇杆的回转运动转换为刨刀的直线往复运动的重要功能实现是由导杆来完成的,故其刚度、强度以及其运动性能直接影响着刨床的性能。在裹包机机构整个直观的运动仿真过程中,通过给曲柄加一个恒定的转速,在曲柄旋转 1 个周期,测量曲柄的径向扭矩,导杆的速度、加速度、 $x$  向平面力矩与  $y$  向平面力矩随时间的变化关系,见图 3。

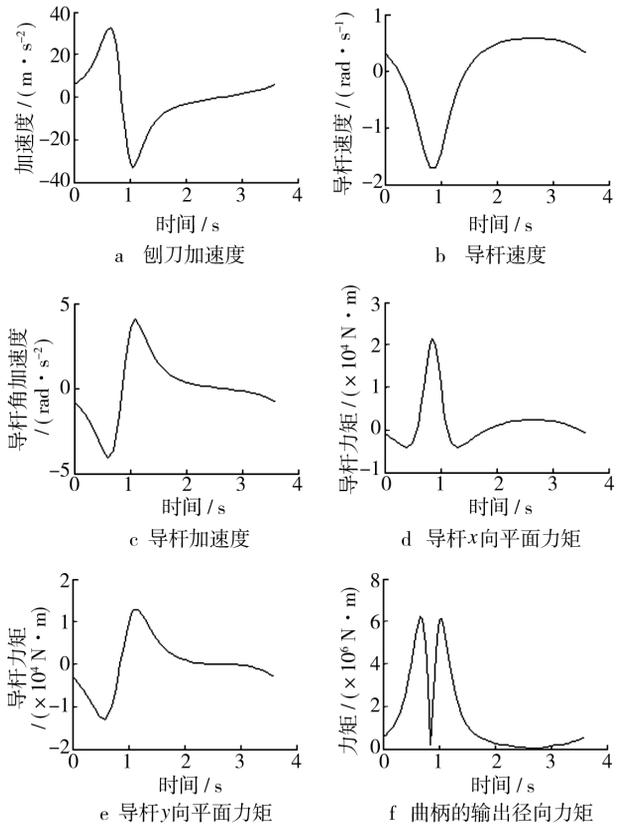


图 3 裹包机机构运动学分析结果

Fig. 3 Dynamics analysis results of mechanism of wrapping machine

## 4 结论

在 Pro/E 中可以对裹包机机构各构件的运动和受力进行精确的模拟计算,从而在满足预期运动功能要求的前提下,简便地对工件的尺寸和轮廓进行设计。

利用 Pro/E 软件对裹包机机构进行运动学及动力学的分析,实现了机械设计从样机到机构运动状况综合分析,为开发包装机械缩短了开发周期。

### 参考文献:

- [1] 储宁启. 三解圆定理及其应用——也谈曲柄摇杆机构的辅助圆图解法[J]. 机械设计, 2003(2): 56—59.
- [2] 高德, 卢富德. 包装机中曲柄摇杆机构给定两对相应位移的解析法设计[J]. 包装工程, 2008, 29(10): 136—137. GAO De, LU Fu-de. Design of the Analytical Method for Given Two Related Angular Displacements of Crank-rocker Mechanism[J]. Packaging Engineering, 2008, 29(10): 136—137.

(下转第 117 页)

