



14-1 Peaucellier-Lipkin Mechanism

AB	30	mm
BC	30	mm
AD	90	mm
AE	90	mm
CD	40	mm
CE	40	mm
DF	40	mm
EF	40	mm
w	5	mm
t	2	mm

14-2 Cam Simulation & Dynamic Simulation to Stress Analysis

螺旋彈簧: 彈簧/阻尼器/千斤頂: 5

抑制引動器

勁度:

自由長度:

阻尼:

<<

類型:

標註:

性質:

刻面:

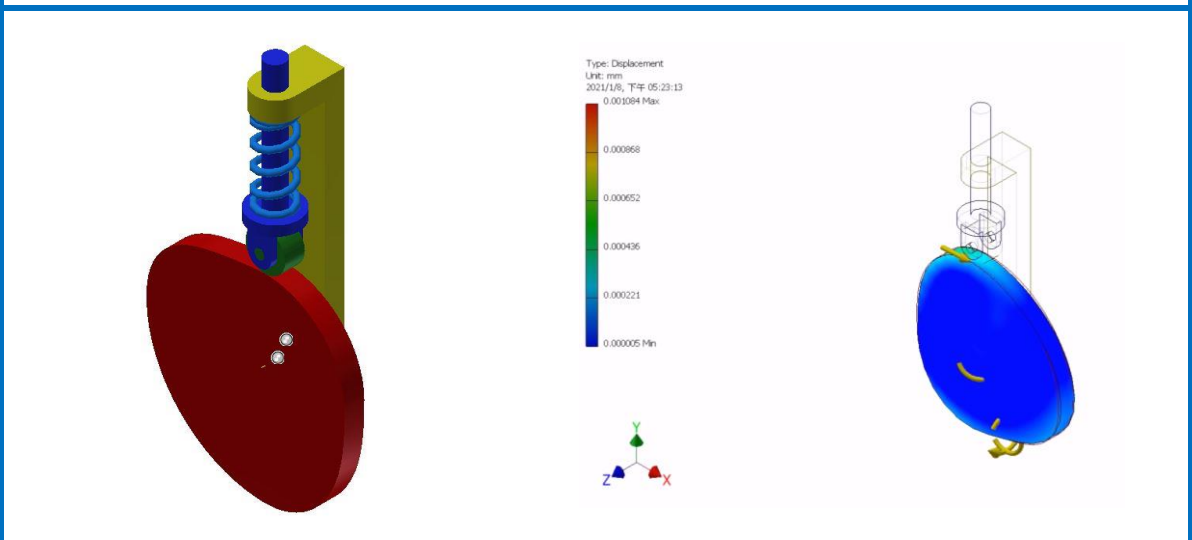
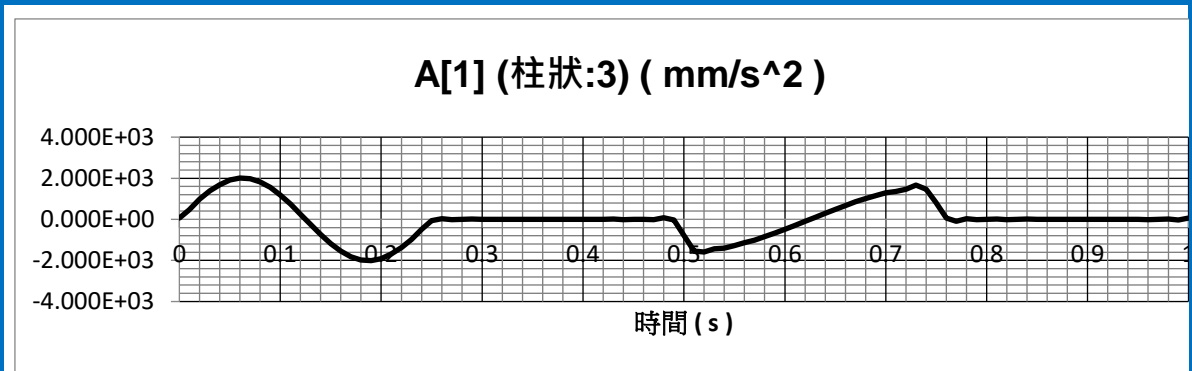
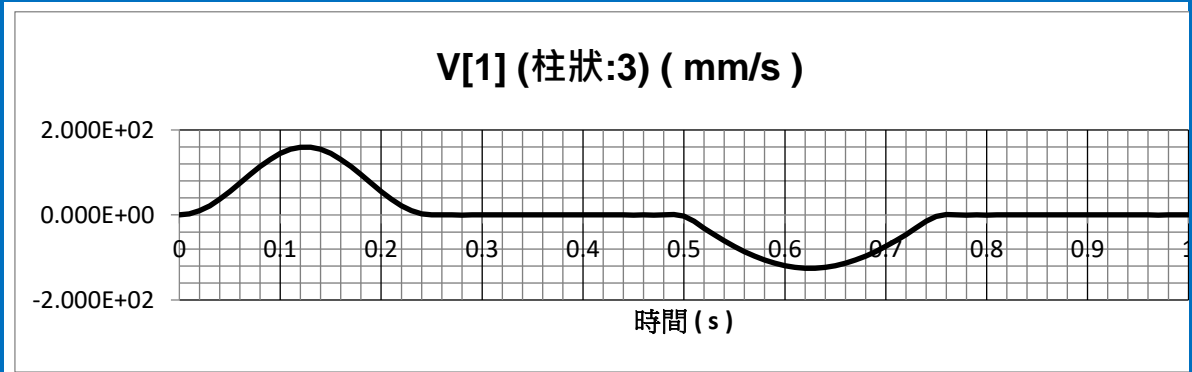
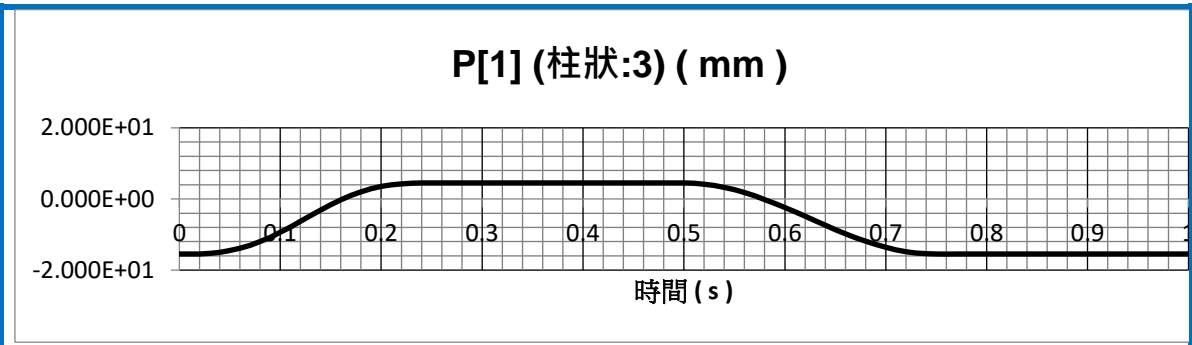
轉角:

線材半徑:

+ 透明度 -

比例:







14-3 Create Cam Contour

Trace of center of follower

Cam contour

Imposed Motion

(mm) X:1.000 Y:10.500

Time (s)

Starting point
X1 : 0 s
Y1 : 0 mm

Ending point
X2 : 0.25 s
Y2 : 0 mm

Property of the selected sector
 Active Free Condition
Linear ramp Law 1/1: Linear ramp
Slope 0 mm/s

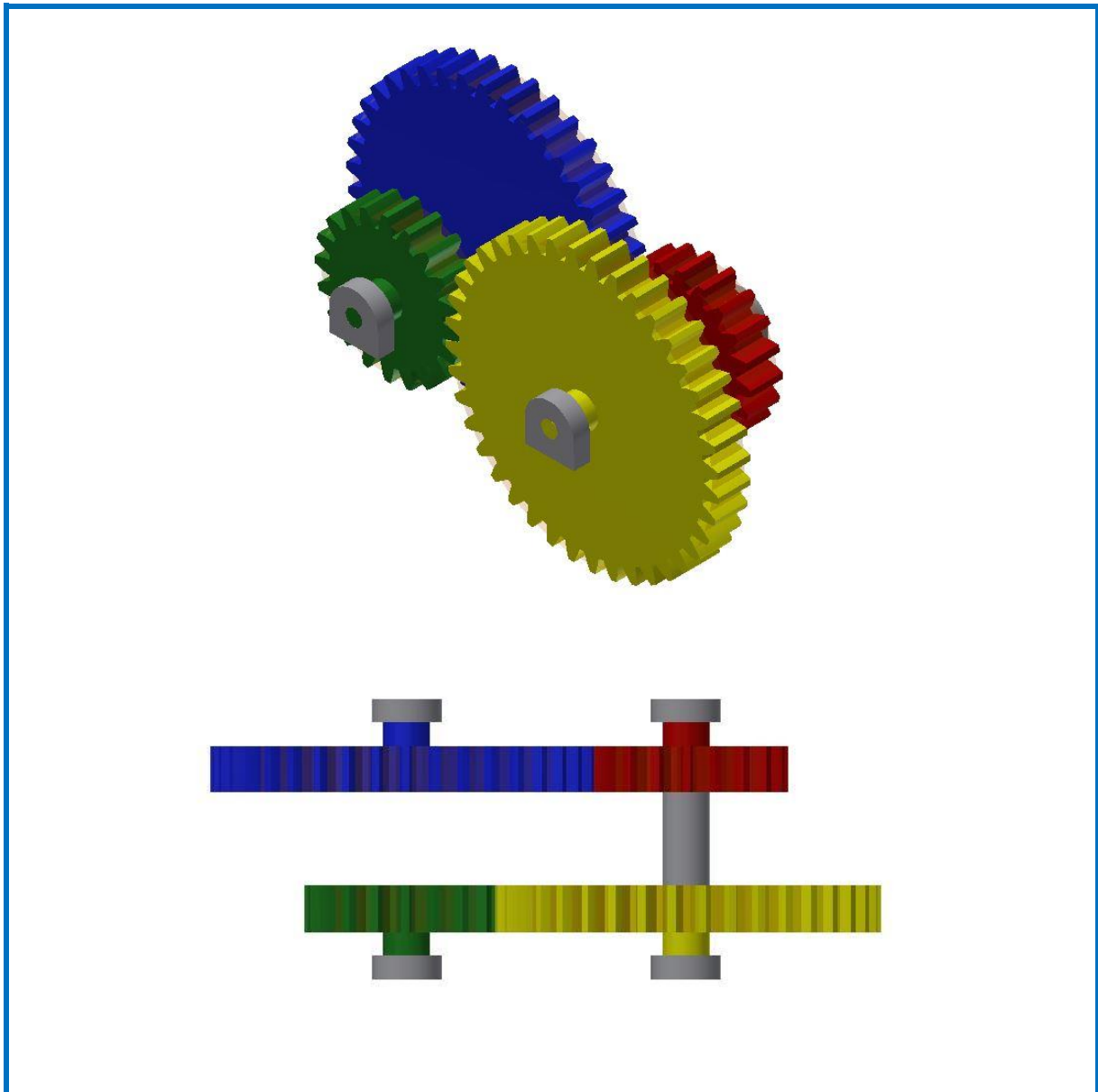
OK Cancel

Displacement curve of follower





14-4 Revert Gear Train Velocity Ratio





序	頁	作品	版權標章	作者/來源
1	1			臺灣大學機械系/徐冠倫 Peaucellier-Lipkin 機構(平面圖) 本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。
2	1			臺灣大學機械系/徐冠倫 Peaucellier-Lipkin 機構(立體圖) 本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。
3	1			臺灣大學機械系/徐冠倫 凸輪動力學模擬與應力分析 本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。
4	2			Autodesk Inc. / Inventor 彈簧設定 依據著作權法第 46、52、65 條主張合理使用 2021/1/18 visited
5	2			臺灣大學機械系/徐冠倫 凸輪位移曲線 本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。
6	2			臺灣大學機械系/徐冠倫 凸輪速度曲線 本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。
7	3			臺灣大學機械系/徐冠倫 凸輪加速度曲線 本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。





7	3			<p>臺灣大學機械系/徐冠倫</p> <p>從動件滾子中心軌跡(節曲線)</p> <p>本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。</p>
8	3			<p>臺灣大學機械系/徐冠倫</p> <p>凸輪輪廓線</p> <p>本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。</p>
9	3			<p>Autodesk Inc. / Inventor</p> <p>從動件位移參數</p> <p>依據著作權法第 46、52、65 條主張合理使用</p> <p>2021/1/18 visited</p>
10	4			<p>臺灣大學機械系/徐冠倫</p> <p>回歸齒輪系</p> <p>本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。</p>
10	4			<p>臺灣大學機械系/徐冠倫</p> <p>回歸齒輪系(上視圖)</p> <p>本作品由徐冠倫授權使用，本中心無再授權他人使用之權利，如需使用，請另行向權利人取得授權。</p>

