



宠辱不惊

明德中学高三 K399 班 贺泽梁

要多宽广的胸怀。面对喜爱与赞誉,人总是欣喜的;失去宠爱或被羞辱,也无法避免失落不安,难过惊慌,对于荣辱和祸患,人们总是无法坦然面对,说到底还是被世界所纷扰。

在这大千世界里,我们都是红尘中人,都难免世俗,灯红酒绿的花花世界,纸醉金迷的奢靡生活总是能让人失去自我。为了收获名与利,我们疲于奔波,燃尽精力与时光去换取一个功名。经历过的人才会真正的懂得什么叫做有多少名利就有多少辛酸,功成名就之时也是青春殆尽之刻。拿青春赌明天,换来了功名利禄,却还是弥补不了内心的空虚,回首时看见一路的血泪,却不知所谓的荣誉给自己带来了什么。

宠辱大于身,无非是诱惑在作祟。追求功名也好,忙于金钱也是,大都是为了满足自己内心不愿承认的自尊心罢了。成功的时候,人总是风光无限的;而落魄的时候,经历的失望和低谷谁也不想,所以,宠辱不惊总是格外的需要定力与勇气,需要足够的坚韧才能不惧世俗的眼光;足够

的淡然才能在诱惑面前依然保持不被圈禁。“钓月樵云共白头,也无荣辱也无忧。相逢话到投机处,山自清清水自流。”唐伯虎蒙冤落第,被削仕籍,贫困潦倒,过着“三日无烟不觉饥”的困顿日子。“若将贫贱比车马,他得驱驰我得闲。”就在人生最低谷之时,唐伯虎却画出了一生最好的画——《春山伴侣图》。静,皆因生存之波澜而生。

当你老了,当你累了,当你辛苦得想要哭泣,想要停下自己的脚步,那就放下吧,人活着总是要听一听心的声音。在深夜的醒来,去听一下前人的故事,诉说着生活的故事;在冬日的午后,品一下历史的味道,感受国学中的智慧。也试着去反问一下自己的心,是否能担得起荣誉,是否能放得下曾经,面对身边来来往往的人,那些在生活中的得到与失去,是否能“从你的全世界路过”,依旧平静的看花开花落,云卷云舒。三毛说“每人心中一亩田,种花,种树,种春天。”面对现实,坦然处之,方能宠辱不惊。

“仰天大笑出门去,我辈岂是蓬蒿人”是诗仙李白的气概;“采菊东篱下,悠然见南山”是五柳先生的悠闲自得;“清时有味是无能,闲爱孤云静爱僧”是杜牧的境界……宠辱不惊,看庭前花落;去留无意,望天空云卷云舒。

培根说:读史使人明智,读诗使人灵透。中国的诗歌总是蕴藏着深意与哲理。

如果可以,我愿我能宠辱不惊,淡然处事。远离世事纷争,也不要委屈自己屈服谁的喜爱,为了利益而冲突烦心,为了世俗的眼光委屈自己,为了迎合而刻意的改变自己。

然而,宠辱不惊有多难,在这俗世里,要做到心如止水,需要多高的境界,又需

师者,先生也。
初见绍平先生,或许根本不会相信他就是一个老师。他站在讲台上,操一口怀化乡音,听得我云里雾里,“我叫李绍平,是你们的专业老师。”先生自我介绍,我打量着这个其貌不扬的男子,地中海式的发型,中间一缕卷毛在头上左右跳跃。绍平先生讲了什么我似乎没听清,“地中海”这个外号倒是在班里迅速传开了。

我却不认同这个外号,要尊重老师嘛,怎么能起这个外号呢?绍平先生后来也知道了,却一点也不恼,反而笑嘻嘻地看着你,你反而觉得愧疚,认真画画了。

先生很低调,直到开学很久以后我们才知道,绍平先生是在北京世纪坛开过个人画展的,而且一幅画曾卖过十几万!这还是偶然从他的夫人林老师口中得知的,在北京世纪坛开过展的湖南画家还真找不出几个。“好个绍平先生,真厉害!”这让我很惊讶,其貌不扬的他原来还是一个绝世高手。

绍平先生喜欢讲故事,讲到精彩之处必定眉飞色舞,手舞足蹈了起来:“有一次我下河救人”,他瞪着大大的眼睛“真是惊险,当时那小孩死死地抓住我,我都差点没上来……”我们早就在一边笑得不行了,因为先生自带的口语特别搞笑,不管他说什么都像是在讲相声。“我一手抓他鸡鸡一手抓他头发,唉,这小子终于放手了!”听到这里,男孩们怪叫起来,女孩则羞怯低下头,绍平先生一个人笑得像个孩子一般,很得意。

听说先生年轻时,喜欢吃辣椒和红薯,而且一吃红薯就是五六个,现在导致他看到红薯就要吐,后来患上了严重的胃病,只能与淮山、稀饭、麦片为伴了。一想到先生天天醋溜淮山、炖淮山、淮山粥,心里不免有些担忧,同时在心里默默祝福:先生,快点好起来,好起来。

学生们很喜欢先生,先生的幽默,先生的淡泊名利,先生的“孩子气”都让我们感觉到这是一个朴实而有些任性的老师。他能令许多学生着了魔似的喜欢他,却和很多领导搞不好关系,据说北京世纪坛的画展就是他往日的学生为他出的资金。许多年了,他们还喜欢绍平先生。

喜作画,厌应酬,严谨治学而不古板者,绍平先生也。

湖南师大附中博才中学科技城校区二五〇二班 刘翔

绍平先生

全身黄澄澄,月牙儿它最像(打一种水果),知道它是谁了吧?它就是我最喜欢吃香蕉。

香蕉弯弯的像一条小船。放在鼻子前闻一闻:嗯,香香的,肯定会让你垂涎三尺。细细尝一口,甜甜的,唇齿留香。

香蕉不仅味道香甜,而且还种类繁多:比如,有从台湾北蕉变异而来的仙人蕉,从澳大利亚引入的中杆香蕉威廉斯和广东珠江三角洲一带的大种高把等等,各种各样的都有。

香蕉的营养价值非常丰富,每百克果肉中含蛋白质 1.2 克,钙 0.9 克,脂肪 0.5 克,还有胡萝卜素等,可以增进我们的食

香蕉

湖南长沙市育才学校 王若晴

欲,还可以通便润肠。丰富的钾能让人人的大脑更加健康,让悲观失望、厌世烦躁的情绪逐渐消失,变得愉快舒畅。偷偷告诉你,当香蕉开始长黑斑点的时候,营养价值最高哦!

爱吃香蕉好处多多,但是也有要注意的地方。吃香蕉的时候很多东西不能与之一起吃,比如牛奶、酸奶,如果和香蕉一起吃的话就容易胃疼,因为奶制品多为冷藏

食品,和香蕉一起食用容易使脾胃虚寒的人病情加重。再例如,如果和土豆一起吃就容易长色斑,因为香蕉和土豆在一起是高淀粉相遇,不利于消化,所以容易产生色素沉淀。

听了我的介绍,大家是不是对香蕉有了进一步的了解呢。

指导老师:何晓雁



平行四边形稳定性与不稳定性在机械手设计中的应用

湖南师大附中 1613 班 张亦弛

摘要:平行四边形具有的形状不稳定性常常被用来控制机械连杆机构在空间的伸张与收缩,而其对边平行关系的不变特性被用来保持连杆机构伸张与收缩的变化过程中其末端保持某种姿态不变。本文将平行四边形的这两个特性应用到铝电解阳极更换机械手中的设计,完美地实现了机构按要求收放和机构末端的工作装置始终保持水平姿态的功能。

关键词:平行四边形;稳定性;不稳定性;姿态;缩放

1. 概述

我们的日常生活中,工业设备,目前迅速发展的智能机械人工业^[1]和尖端的航天领域的设备^[2]都有平行四边形的身影。平行四边形尽管很简单,但其在不同的应用场合被应用的方法和技巧是千变万化的,本文将平行四边形的稳定性和不稳定性巧妙地应用在工业电解铝阳极更换机械手中,获得了空间上的缩放功能和机械手末端工作装置保持水平姿态的性能。

众所周知,工业设备不仅将人从劳动中解放出来,还要使劳动者远离危险。如本文设计的铝电解阳极更换机械手就是将图 1 中右边所示高温铝液上的阳极卸下来的装置,在车间的行车将阳极勾住后,使本文中设计的平行四边形机构构成的机械手伸展,将安装在其末端的螺母装卸装置送到要求的位置,把固定阳极的螺母拆卸下来,同时能将设备收缩在一辆小型工程车里。显然,设备既要具有收放功能,也要保证螺母装卸装置在机械手伸缩过程中始终保持水平姿态,以确保螺母能进入装卸装置的孔内,完成螺母的装卸。螺母装卸装置较宽的运动范

围和小型工程车容积有限的矛盾,单一的平行四边形机构难以解决,本文设备的设计中采用了巧妙地连接在一起的多级平行四边形机构,完美地解决了上述矛盾。

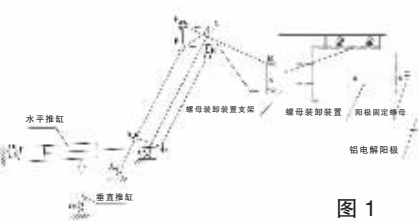


图 1

2. 特种机械手的结构及其工作原理

本文设计的机械手的结构如图 1 所示,由如下几个部分组成:

- (1) 水平主推油缸 1 和垂直主推油缸 2
- (2) 装卸装置及其支架 3
- (3) 由多个平行四边形组成的连杆机构。连杆 AE、CG 和三角块 EFG 的 EG 边组成 $\square AECG$; 连杆 AE 的 BE 段, 连杆 DH, 连杆 BD 以及曲杆 EN 的 EH 段组成 $\square BEHD$; 曲杆 EN、连杆 FM, 三角块 EFG 的 EF 和装卸装置支架上的 MN 段组成 $\square EFMN$ 。

机械手的工作是不仅要保证装卸装置的轴线 XX 保持水平的姿态,而且其位置在水平推缸和垂直推缸的联动作用下停留在规定范围内的任意位置。

由于两铰接点 A、C 的位置都固定在机座上, E、G 两铰接点连线在 $\square AECG$ 形变过程中始终平行连线 AC, 连线 EG 的方位也就固定了,从而保证了三角块 EFG 及其边 EF 方位的固定性,设计过程中,只要将 EF

与 EG 之间的角度等于连线 AC 与垂直方向的角度, 连线 EF 便始终保持垂直姿态,那么 $\square EFMN$ 的 MN 段因与 EF 平行,也始终保持垂直状态,而使装卸装置的轴线 XX 始终保持水平。

在水平推缸伸缩时, $\square AECG$ 的 AE 连杆和 CG 连杆分别绕 AC 两点旋转,控制装卸装置的水平位置在一定的范围内变化,而垂直推缸伸缩时,控制水平推缸绕支点 O_1 旋转,水平推缸活塞杆端 D 便绕铰接点 B 旋转, $\square BEHD$ 变形, EH 端绕铰接点 E 选转,控制曲杆 EN 上下摆动,实现装卸装置的垂直位置在一定范围内变化。

3. 特种机械手的设计效果

按前述结构和原理设计的以平行四边形为主体的连杆机构,安装在如图 2 所示的小型工程车中,其中图 2 为装置收缩的状态,而图 3 为装置的伸张状态。

图 2 表明装置在收缩的状态时,所占空间小,便于小型工程车运行工程中其不会受到碰撞。图 3 表明装置在伸张状态时,相对装卸装置收缩状态的水平和垂直方向都有较大的变化范围,可以使装置对较大范围内

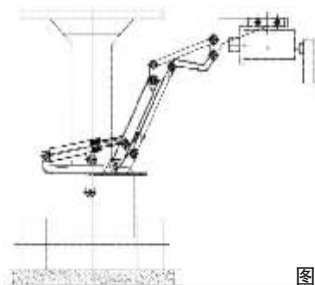


图 3

的铝电解阳极进行更换。当控制水平推缸和垂直推缸的联动时,则可以控制装卸装置在以收缩状态和伸张状态两位置为对角点的长方形范围内的任意位置。

图 2 和图 3 同时表明,不论装置处于何种位置,装卸装置的轴线始终保持水平的姿态。这充分说明本装置的原理是科学的,达到了设计的目的。

4. 结论

本文设计的铝电解阳极更换机械手,利用平行四边形的不稳定特性实现机械手终端位置的变化,完成装置的收缩和伸张,而利用平行四边形的稳定特性实现了机械手终端姿态的恒定,完美地实现了设计的目的。

参考文献:

- [1] 叶长龙 杨孔硕 马国静等, 平行四边形可变形履带机器人运动学分析, 沈阳航空航天大学学报, vol31, No.2, 2014 年 4 月
- [2] 王荣本 申振荣 陈百超等, 正反平行四边形悬架在月球车上的应用, 中国宇航学会深空探测技术专业委员会第二届学术会议论文集, 2005 年 10 月

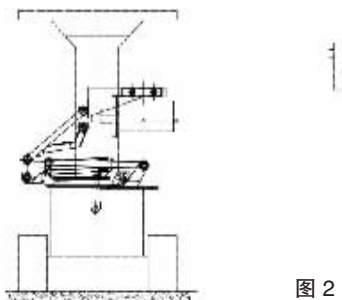


图 2