

图书基本信息

书名：<<方向盘控制双流差速转向机构设计及试验研究>>

13位ISBN编号：9787109160088

10位ISBN编号：7109160084

出版时间：2011-8

出版时间：中国农业出版社

作者：孙勇，张鸿琼 著

页数：182

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

内容概要

本书从履带车辆转向运动学和动力学角度出发，在充分考虑地面—车辆系统相互关系的基础上，详细阐述了履带车辆转向的基本原理，针对现有的转向装置进行性能分析，建立了非坚实地面和坚实地面简化转向模型和滑动转向模型；在对国内外现有履带车辆的行走装置和转向方式进行深入研究和分析的基础上，从目前履带车辆转向存在的问题入手，以设计符合我国实际需要的联合收获机通用的底盘为出发点，完成了传动系统总体的设计方案；根据履带车辆的自身转向特性并针对联合收割机的作业特点，在现有的静液压双流差速转向装置的基础上，同时引入车辆转向理论。

作者简介

孙勇，男，1974年7月出生，毕业于东北农业大学，工学博士、副教授，农业机械化工程(国家重点学科)和生物质转化与利用(黑龙江省重点学科)学科硕士生导师，中国农业机械学会农机维修分会副秘书长，全国中文核心期刊《农机使用与维修》编委。

主要从事生物质转化与利用和农业机械化工程方向的科研与教学工作，先后为研究生和本科生开设8门课程。

承担和参加国家、省、市等重大课题12项，授权专利3项，在国内外学术刊物发表论文20余篇，6篇被EI收录，多篇被评为国家级学会和省级学会优秀论文，主编、参编教材8部。

书籍目录

摘要

Abstract

1 绪言

- 1.1 研究的目的是和意义
- 1.2 履带车辆的发展概况
- 1.3 履带车辆转向机构发展概况和趋势
 - 1.3.1 履带车辆转向机构分类
 - 1.3.2 国外履带车辆转向机构发展概况
 - 1.3.3 国内履带车辆转向机构发展概况
 - 1.3.4 履带车辆转向机构的发展趋势
 - 1.3.5 车辆转向模型及仿真研究现状
- 1.4 研究的主要内容和技術路线
 - 1.4.1 研究的主要内容
 - 1.4.2 研究的技术路线
- 1.5 小结

2 履带车辆转向理论及转向模型的建立

- 2.1 履带车辆转向运动学
 - 2.1.1 转向时车体的运动学
 - 2.1.2 转向时履带的运动学
- 2.2 履带车辆转向动力学

.....

- 3 新型履带转向装置的设计
- 4 双流传动履带车辆转向过程仿真计算
- 5 台架试验结果与分析
- 6 结论与展望

附录 主动轮功率计算源代码

参考文献

后记

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>