

<<机构设计>>

图书基本信息

书名：<<机构设计>>

13位ISBN编号：9787111037484

10位ISBN编号：7111037480

出版时间：2005-1

出版时间：机械工业出版社

作者：曹惟庆

页数：259

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>

## <<机构设计>>

### 内容概要

本书是根据“机构设计”教材第1版编写的。

内容包括：机械设计过程；机构学的近况及发展；机构运动规律的创造性设计方法；机械型式综合；机构的运动分析；连杆机构的解析法设计和运动几何学方法设计；空间连杆及机器人机构；凸轮机构；行星轮系；机构的组合方式和组合机构的综合。

每章后附有习题。

本书可作为高等工业院校机械类专业的教材，亦可作为机械类专业研究生的教材及科技人员的参考书。

## &lt;&lt;机构设计&gt;&gt;

## 书籍目录

第2版 前言第1版 前言 第一章 绪论 第一节 机构的设计过程 第二节 本课程研究的内容 第三节 本课程的目的 第四节 机构设计近况综述 第二章 运动规律设计与创造性 第一节 功能原理设计、运动规律设计与机构综合之间的关系 第二节 按工艺要求或使用要求制定运动规律的原则和步骤 第三节 运动规律设计的创造性 习题 第三章 机构的型式综合 第一节 机构型式综合的原则和任务 第二节 按各类机构的运动特性作机构的型式综合 第三节 按动作功能分解与组合原理进行机构的型式综合 第四节 按机构组成原理进行机构的型式综合 第五节 机构型式综合的实例研究之一——双动拉延压力机工作机构设计 第六节 机构型式综合的实例研究之二——家用缝纫机送布机构设计 习题 第四章 平面机构运行分析 第一节 概述 第二节 平面机构运动分析的复数矢量解 第三节 机构位移分析的迭代求解(牛顿—罗夫生法) 第四节 平面机构速度、加速度解析 第五节 多杆机构运动分析的图解法 习题 第五章 平面连杆机构综合的解析法 第一节 概述 第二节 刚体位移矩阵 第三节 刚体导引机构综合 第四节 函数生成机构综合 第五节 轨迹生成机构综合 第六节 复杂机构综合实例 习题 第六章 平面连杆机构的近似综合 第一节 函数生成机构的近似综合 第二节 轨迹生成机构的近似综合 习题 第七章 空间连杆及机器人机构 第一节 概述 第二节 空间连杆机构的自由度计算 第三节 空间刚体位移矩阵 第四节 刚体的速度和加速度分析 第五节 空间连杆机构的坐标变换 第六节 空间连杆机构的运动分析 第七节 空间RSSR函数机构的综合 第八节 机器人机构及其位姿矩阵 第九节 坐标系前置的D-H变换矩阵 第十节 机器人位移分析正问题 第十一节 机器人位移分析逆问题 第十二节 机器人的速度分析 第十三节 机器人机构的静力平衡关系 习题 第八章 行星轮系 第一节 行星轮系的结构类型与应用 第二节 行星轮系的传动比计算 第三节 行星轮系的力能分析和功率流向 第四节 行星轮系的效率计算 第五节 行星轮系的齿数选配和啮合计算 第六节 行星轮系的均载装置简述 习题 第九章 凸轮机构设计 第一节 概述 第二节 从动件运动规律 第三节 平面凸轮机构设计 第四节 空间凸轮机构设计 习题 第十章 机构的组合方式及组合机构的尺寸综合 第一节 概述 第二节 机构的组合方式及其运动分析 第三节 组合机构的尺寸综合 习题参考文献

<<机构设计>>

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>