

<<机械原理>>

图书基本信息

书名：<<机械原理>>

13位ISBN编号：9787111120544

10位ISBN编号：711112054X

出版时间：2003-5

出版时间：机械工业出版社

作者：K.洛克 编

页数：395

译者：孔建益

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>

<<机械原理>>

内容概要

本书作者K.洛克先生为“国际机器理论与机构学联合会连杆机构分会”前主席，是国际知名的机构学专家。

本书是德国机械原理课程最著名的教材之一，它系统总结和发展了布尔梅斯特尔、阿尔特和利希腾黑尔特开创的德累斯顿机构学学派的理论。

本书中，作者对在德国已有丰富成果的平面连杆机构综合理论作了高度精选和严格阐述；添加了解析法和机构优化设计的内容；并编写了“设计线图及其实际应用”一章，使读者能应用相应的线图方便地设计机构。

为中文版的出版，本书作者专门为中国读者写了“中文版前言”，增补了新的参考文献，并修改了部分内容，而且订正了德文版的一些错误。

本书共分11章，内容包括机构系统学、机构运动学和动力学分析、机构综合和优化设计。本书可作为高等学校工科机械类专业的教学参考书，也可作为工程技术人员的参考读物。

<<机械原理>>

书籍目录

出版说明中译本序中文版前言德文版前言第一章 绪论第二章 机构系统学 2.1 运动副及其自由度 2.2 构件和器件 2.3 机构的分类 2.4 机构组成原理 2.5 运动传递的质量 2.6 四杆机构第三章 平面运动学基础 3.1 平面运动 3.2 平面运动分析第四章 平面连杆机构尺度综合布尔梅斯特理论 4.1 平面位置的给定 4.2 相对位置 4.3 简单设计方法 4.4 导引机构设计的点位缩成法第五章 实现传动函数的平面连杆机构的综合 5.1 设计任务 5.2 精确综合的设计方法及其算法第六章 凸轮机构 6.1 基本概念 6.2 机构系统学 6.3 运动规律 6.4 运动学尺寸 6.5 圆柱凸轮机构 6.6 凸轮体的加工第七章 步进机构 7.1 基本概念 7.2 槽轮机构 7.3 星轮机构 7.4 齿轮连杆步进机构 7.5 齿轮凸轮步进机构 7.6 链条凸轮步进机构 7.7 凸轮步进机构第八章 连杆机构和凸轮机构的力分析 8.1 力的分类及机构的力系 8.2 任务 8.3 动态静力分析第九章 空间连杆机构 9.1 空间运动链的构造 9.2 空间连杆机构的应用 9.3 空间连杆机构的分析与综合第十章 连杆机构优化设计第十一章 设计线图及其实际应用 11.1 曲柄摇杆机构的死点位置设计 11.2 曲柄机构的死点位置设计 11.3 传动有利的双曲柄机构设计 11.4 连杆停歇机构的设计 11.5 直线导引机构的设计 11.6 齿轮连杆机构的设计附录内容索引参考文献

<<机械原理>>

编辑推荐

为中文版的出版,《机械原理:分析、综合、优化》作者专门为中国读者写了“中文版前言”,增补了新的参考文献,并修改了部分内容,而且订正了德文版的一些错误。

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>