

<<基于MATLAB/Simulink平面>>

图书基本信息

书名：<<基于MATLAB/Simulink平面连杆机构的动态仿真>>

13位ISBN编号：9787560324944

10位ISBN编号：7560324940

出版时间：2007-4

出版时间：哈尔滨工业大学

作者：曲秀全

页数：168

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>

<<基于MATLAB/Simulink平面>>

内容概要

MATLAB是美国Mathworks公司推出的数学软件，它具有强大的数值计算能力、数据可视化能力和扩展功能。

同时，MATLAB拥有各种功能工具箱。

为了充分利用MATLAB所提供的资源，《机械类高等学校“十一五”规划教材：基于MATLAB\Simulink平面连杆机构的动态仿真》以MATLAB/Simulink为仿真平台，针对平面连杆机构进行了动态特性的分析。

全书共分7章，包括平面连杆机构的运动学分析；平面连杆机构的动力学分析；单自由度平面连杆机构等效力矩和等效转动惯量；单自由度平面连杆机构等效力和等效质量；平面连杆机构的矩阵动力学建模；单自由度平面连杆机构的神经网络动态特性MATLAB仿真。

《机械类高等学校“十一五”规划教材：基于MATLAB\Simulink平面连杆机构的动态仿真》可作为已具备MATLAB/Simulink基本知识的机械、力学、航空航天等专业的高年级本科生和研究生相关课程的参考书，也可供有关教师、工程技术人员参考使用。

<<基于MATLAB/Simulink平面>>

书籍目录

第1章 绪论1.1 引言1.2 矩阵、向量表示法定义1.3 平面连杆机构的组成原理1.4 动力学主要分析方法1.5 神经网络1.6 本书研究的主要内容第2章 平面连杆机构的运动学分析2.1 引言2.2 MATLAB位移与速度分析2.3 曲柄、基本杆组的MATLAB运动学分析2.4 四杆机构的MATLAB2.5 六杆机构的MATLAB运动学仿真2.6 本章小结第3章 平面连杆机构的动力学分析3.1 引言3.2 曲柄、基本杆组的MATLAB动力学分析3.3 四杆机构的MATLAB动力学仿真3.4 六杆机构的MATLAB动力学仿真3.5 本章小结第4章 单自由度平面连杆机构等效力矩和等效转动惯量4.1 引言4.2 单自由度平面连机构等效力矩矩阵数学模型的建立4.3 单自由度平面连杆机构等效转动量矩阵数学模型的建立4.4 本章小结第5章 单自由度平面连杆机构等效力和等效质量第6章 平面连杆机构的矩阵动力学建模第7章 单自由度平面连杆机构的神经网络动态特性MATLAB仿真参考文献

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>