

<<机械原理(第二版)>>

图书基本信息

书名：<<机械原理(第二版)>>

13位ISBN编号：9787560918396

10位ISBN编号：7560918395

出版时间：1998-1

出版时间：华中科技大学出版社

作者：傅祥志

页数：310

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(第二版)>>

### 内容概要

本书是国家教育部面向21世纪课程体系和教学内容改革计划项目——“工程制图与机械基础系列课程教学内容和课程体系改革”的研究成果，是教育部面向21世纪课程教材。

本书以常用机构及机构系统设计为主线，注意取材的先进性与实用性，以及现代内容与传统内容的相互渗透与融合，着重培养学生的创新意识与能力，特别加强了机构及其系统方案设计的内容。

全书分为9章，第一章阐述机构组成原理；第二至七章阐述连杆机构、凸轮机构、齿轮机构、齿轮系、间歇运动机构、万向联轴节、螺旋机构、组合机构及其设计方法；第八章阐述机构及其系统运动方案设计，并结合机构方案设计，简要介绍了创新设计原理、创新思维方法等；第九章阐述机构及其系统动力学设计。

本书可作为高等学校机械类各专来的机械原理课程的教材，也可作为近机类各专来的相关课程的教学参考书，亦可供有关工程技术人员参考。

## &lt;&lt;机械原理(第二版)&gt;&gt;

## 书籍目录

绪论 0-1 机械原理课程的研究对象 0-2 机械原理课程的地位和作用 第一章 机械组成原理及可动性分析 1-1 机构的组成及运动简图 1-2 机构可动的运动学条件 1-3 机构可动的力学条件 1-4 平面机构的组成原理及结构分析 文献阅读指南 习题第二章 连杆机构及其设计 2-1 平面四杆机构的基本形式及其演变 2-2 平面四杆机构的运动特性分析 2-3 平面连杆机构运动设计的基本问题与方法 2-4 刚体引机构的设计 2-5 轨迹生成机构的设计 2-6 函数生成机构的设计 2-7 平面四杆机构运动设计的近似法 2-8 多杆机构的设计与应用 2-9 平面连杆机构的运动分析 2-10 速度瞬心及其在机构速度分析中的应用 2-11 平面连杆机构的力分析特点 2-12 开式链机构——机器人操作器简介 文献阅读指南 习题第三章 凸轮机构及其设计 3-1 概述 3-2 从动件运动规律的设计 3-3 凸轮轮廓曲线的设计 3-4 盘形凸轮机构基本尺寸的设计 3-5 高速凸轮机构简介 文献阅读指南 习题第四章 齿轮机构及其设计 4-1 齿轮机构的类型和特点 4-2 齿轮廓的设计 4-3 渐开线直齿圆柱齿轮机构的设计 4-4 渐开线斜齿柱齿轮机构 4-5 其他齿轮机构的啮合特点 文献阅读指南 习题第五章 齿轮系及其设计.....第六章 间歇运动机构第七章 实现其他功能的机构第八章 机构及其系统运动方案设计第九章 机构及其系统动力学设计

<<机械原理(第二版)>>

编辑推荐

<<机械原理(第二版)>>

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>