

<<高等机构学>>

图书基本信息

书名：<<高等机构学>>

13位ISBN编号：9787564004491

10位ISBN编号：7564004495

出版时间：2005-3

出版时间：北京理工大学出版社

作者：张春林

页数：201

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>

<<高等机构学>>

内容概要

本书共分十一章，第一章主要介绍机构学的发展现状、动向及高等机构学研究的主要内容；第二章介绍了机构学中的常用数学基础知识；第三章介绍机构的结构原理、空间机构及其开链机构自由度的计算和机构的型综合；第四章介绍了平面机构与空间机构的运动分析方法；第五章为机构综合内容，分别讲述了刚体导引机构、轨迹发生机构和函数发生机构的综合；第六章介绍了平面高副机构的基本理论和基本知识；第七章介绍了机器人机构的基本知识；第八章介绍了仿生机构的基本知识；第九章、第十章、第十一章为机构动力学内容，分别讲述了含有弹性构建的连杆机构和凸轮机构的动力学，机构的平衡及机械系统动力学。

本书可作为高等工科学学校机械设计及理论学科的研究生教材，也可以作为机械类本科高年级学生的选修教材。

<<高等机构学>>

书籍目录

第一章 绪论 1.1 机构学的发展现状与动向 1.2 高等机构学的研究内容第二章 高等机构学数学基础 2.1 概述 2.2 矢量与其运算 2.3 常用坐标变换 2.4 常用矩阵运算 2.5 非线性方程组的数值解法 2.6 常微分方程组的数值解法第三章 机构的结构理论 3.1 机构的组成理论 3.2 机构的自由度 3.3 平面机构的结构分析 3.4 平面运动链的结构综合 3.5 空间运动链的型综合第四章 机构的运动分析 4.1 概述 4.2 平面机构的运动分析 4.3 空间机构的运动分析第五章 低副机构的运动综合 5.1 概述 5.2 平面刚体导引机构的运动综合 5.3 空间刚体导引机构的运动综合 5.4 轨迹发生机构的运动综合 5.5 函数发生机构的运动综合第六章 高副机构基础 6.1 概述 6.2 瞬心线及其性质 6.3 瞬心线机构及其应用 6.4 共轭曲线及其方程 6.5 共轭曲线机构及其应用第七章 机器人机构简介 7.1 概述 7.2 机器人机构运动学 7.3 机器人机构静力学 7.4 机器人机构动力学简介第八章 仿生机构概述 8.1 概述 8.2 仿生机构的生物运动学基础 8.3 仿生机构第九章 平面机构的平衡 9.1 概述 9.2 平面机构的平衡原理 9.3 平面机构惯性力的平衡 9.4 平面机构惯性力矩的平衡第十章 机构弹性动力学 10.1 概述 10.2 含有弹性构件的机构动力学分析方法 10.3 凸轮机构弹性动力学 10.4 连杆机构弹性动力学 10.5 简单机械系统的弹性动力学第十一章 机械系统动力学 11.1 单自由度机械系统动力学 11.2 多自由度机械系统动力学参考文献

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>