

《机械原理》

图书基本信息

书名：《机械原理》

13位ISBN编号：9787560938882

10位ISBN编号：7560938884

出版时间：2006-12

出版社：华中科技大

作者：杨家军

页数：178

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介以及在线试读，请支持正版图书。

更多资源请访问：www.tushu000.com

《机械原理》

内容概要

为了适应机械大类各专业教学内容前三年打通的改革需要，改革后的机械原理教材分为基础篇和专题篇两本，基础篇是机械大类各专业基础平台课程主要教材之一，专题篇是供需深入学习机械原理课程的相关专业学生后续选用。专题篇主要讨论机构系统设计、变位齿轮设计、机构系统动力学设计、连杆机构设计等专题，专题篇和基础篇内容前后呼应，是一个有机的整体。

机械原理专题篇，面向产品设计、启发创新、加强实践、培养学生具有较扎实的工程设计能力，以创新之根基于实践为主线，重点讨论机构设计的一般规律和方法，将设计基本知识、基本理论和设计方法有机地融合，加强创新思维和工程设计能力的训练。通过理论与实践有机的联系，为现代机械产品设计提供必要的基础知识与方法。

本教材可作为高等学校机械大类各专业机械原理课程的教材，也可供其他相关专业的师生和工程技术人员参考。

书籍目录

第1章 产品设计	1.1 机构在产品设计中的作用	1.2 产品创新设计	1.3 产品概念设计	习题
第2章 机构系统设计	2.1 机构选型	2.2 机构构型的创新设计	2.3 基于功能分析的机构设计	
	2.4 机构系统设计实例	2.5 机构系统设计方案的评价	习题	第3章 机构系统的动力学设计
	3.1 平面机构的平衡设计	3.2 作用在机构上的力和机构的运动过程	3.3 机构系统动力学模型及运动方程式	3.4 机构系统的真实运动规律
	3.5 机构系统的动力学设计	习题	第4章 变位齿轮设计	
	4.1 变位齿轮	4.2 直齿圆柱变位齿轮传动	4.3 选择变位系数的限制条件	4.4 变位系数的选择
	4.5 斜齿圆柱变位齿轮传动	4.6 行星轮系设计	习题	第5章 连杆机构设计
	5.1 平面连杆机构的解析综合	5.2 平面连杆机构的优化设计	5.3 空间连杆机构	5.4 工业机器人机构
	习题	参考文献		

精彩短评

- 1、内容比较充实，例子不少
- 2、内容详实，知识点脉络清晰，学习简单容易！
- 3、杨家军，再一次哈哈哈哈！

《机械原理》

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：www.tushu000.com