

<<机械原理教学辅导与习题解答>>

图书基本信息

书名：<<机械原理教学辅导与习题解答>>

13位ISBN编号：9787030275226

10位ISBN编号：7030275225

出版时间：2010-6

出版时间：科学

作者：郭卫东 编

页数：247

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>

<<机械原理教学辅导与习题解答>>

前言

本书是北京市高等教育精品教材建设重点支持项目，是《机械原理》教材的配套用书。书中简要归纳和阐述了各章的基本要求，在梳理各章学习内容和学习主线的时候，指出学习的重点和难点，通过对作业中和考试中常出现的错误分析，指出错误的原因和正确的解题方法。并以典型例题为示范，给出分析问题和解决问题的思路和方法，展示正确和规范的习题解答步骤。最后通过对教材思考题和习题的详细解答，帮助读者更好地巩固所学知识，达到学以致用目的。本书的特点是对常见错误习题、典型例题、思考题与习题都进行了详细的解答，特别是“常见错误”的内容，能使读者体会到从错误中学习的好处。

参加本书编写的院校有北京航空航天大学、北京石油化工学院、北京工业大学、北京印刷学院、北京建筑工程学院、北京交通大学、北京林业大学、中国农业大学、北京化工大学等9所院校。

编写人员有刘占民（第1章）、郭卫东（第2章，第7章）、张晓玲（第3章）、王跃进（第4章）、窦蕴平（第5章）、李德才（第6章，第11章）、司慧（第8章）、张云文（第9章）、张莉彦（第10章）。

本书由郭卫东任主编，负责全书的统稿、修改和定稿工作。

本书是在科学出版社毛莹编辑的策划和组织下编写完成的，在此深表谢意，同时对为本书作出贡献的其他人员一并表示深切感谢。

另外，在编写本书过程中参考了一些同类文献，在此也对这些文献的作者们表示诚挚的谢意。

由于编者水平有限，书中欠妥之处在所难免，诚望读者批评指正。

<<机械原理教学辅导与习题解答>>

内容概要

《机械原理教学辅导与习题解答》是北京市高等教育精品教材建设重点支持项目，是《机械原理》教材的配套用书，是教材的必要补充。

《机械原理教学辅导与习题解答》分为11章，包括机构的组成原理、平面连杆机构、凸轮机构、齿轮机构及其设计、轮系，其他常用机构，空间连杆机构及机器人机构、机械中的摩擦与机械效率、机械系统动力学基础、机械的平衡、机构系统的运动方案设计。

每章的内容包括基本要求、重点与难点、典型例题、常见错误、习题解答5部分，旨在帮助读者更好地学习机械原理课程的基本概念、基本理论，特别是通过对“典型例题”、“常见错误”和“习题解答”内容的学习，巩固和提高机构分析与设计的能力。

《机械原理教学辅导与习题解答》既可与《机械原理》教材配套使用，也可单独作为学习机械原理的辅助参考书使用。

<<机械原理教学辅导与习题解答>>

书籍目录

前言第1章 机构的组成原理1.1 基本要求1.2 重点与难点1.2.1 基本概念1.2.2 正确绘制机构运动简图1.2.3 机构具有确定运动的条件1.2.4 平面机构自由度的计算1.2.5 平面机构的组成原理与结构分析1.2.6 平面机构的高副低代1.3 典型例题1.4 常见错误1.5 习题解答第2章 平面连杆机构2.1 基本要求2.2 重点与难点2.2.1 平面连杆机构的类型及其分类方法2.2.2 平面连杆机构的工作特性2.2.3 平面连杆机构的运动分析2.2.4 平面连杆机构的设计2.3 典型例题2.4 常见错误2.5 习题解答第3章 凸轮机构3.1 基本要求3.2 重点与难点3.2.1 凸轮机构的应用与分类3.2.2 从动件运动规律及其选择3.2.3 凸轮轮廓曲线的设计3.2.4 凸轮机构的基本参数选择3.2.5 高速凸轮机构的设计3.3 典型例题3.4 常见错误3.5 习题解答第4章 齿轮机构及其设计4.1 基本要求4.2 重点与难点4.2.1 齿廓啮合基本定律4.2.2 渐开线4.2.3 渐开线齿廓的啮合特性4.2.4 渐开线标准直齿圆柱齿轮机构4.2.5 斜齿圆柱齿轮机构4.2.6 交错轴斜齿圆柱齿轮机构4.2.7 蜗杆蜗轮机构4.2.8 圆锥齿轮机构4.3 典型例题4.4 常见错误4.5 习题解答第5章 轮系5.1 基本要求5.2 重点与难点5.2.1 定轴轮系的传动比5.2.2 周转轮系的传动比5.2.3 混合轮系的传动比5.3 典型例题5.4 常见错误5.5 习题解答第6章 其他常用机构6.1 基本要求6.2 重点与难点6.2.1 棘轮机构6.2.2 槽轮机构6.2.3 不完全齿轮机构6.2.4 不完全摆线针轮机构6.2.5 螺旋机构6.2.6 万向联轴节6.3 典型例题6.4 常见错误6.5 习题解答第7章 空间连杆机构及机器人机构7.1 基本要求7.2 重点与难点7.2.1 空间机构的自由度计算7.2.2 空间机构分析的常用坐标变换7.2.3 空间四杆机构的运动分析7.2.4 机器人机构7.3 典型例题7.4 常见错误7.5 习题解答第8章 机械中的摩擦与机械效率8.1 基本要求8.2 重点与难点8.2.1 运动副中的摩擦与自锁8.2.2 机械效率8.3 典型例题8.4 常见错误8.5 习题解答第9章 机械系统动力学基础9.1 基本要求9.2 重点与难点9.2.1 机械运转过程的三个阶段9.2.2 机械系统的等效动力学模型9.2.3 机械系统的真实运动求解9.2.4 周期性速度波动的调节9.3 典型例题9.4 常见错误9.5 习题解答第10章 机械的平衡10.1 基本要求10.2 重点与难点10.2.1 刚性转子的平衡计算10.2.2 刚性转子的平衡试验10.2.3 机构的平衡10.3 典型例题10.4 常见错误10.5 习题解答第11章 机构系统的运动方案设计11.1 基本要求11.2 重点与难点11.2.1 执行机构系统的运动方案设计步骤11.2.2 机构的组合方式和特点11.2.3 组合机构的概念类型、特点、功能及组合机构的设计11.2.4 机构选型及机构系统运动方案设计11.2.5 机构系统运动循环图的类型及绘制11.3 典型例题11.4 常见错误11.5 习题解答参考文献

章节摘录

插图：运动副是由两构件直接接触构成的可动连接，是组成机构的又一基本要素。

由运动副的定义可以看出运动副的基本特征如下：（1）两构件具有一定的接触表面，而参与接触的表面称为运动副元素。

（2）两构件能产生一定的相对运动。

因此，运动副可按下述情况分类：（1）根据两构件的接触情况分为高副和低副，其中通过点或线接触的运动副称为高副；以面接触的运动副称为低副。

（2）按构成运动副两构件之间所能产生相对运动的形式分为转动副（又称为铰链）、移动副、螺旋副和球面副等。

3.运动链运动链是两个或两个以上的构件通过运动副连接而构成的相对可动的系统。

运动链可以是首末封闭的闭链，也可以是未封闭的开链。

4.机构机构是一种用来传递运动和力的可动装置。

从运动的观点来看，机构是具有确定相对运动规律的构件组合体。

从机构的组成来看，机构是有一个固定构件的运动链。

机构中的固定构件或相对固定的构件称为机架，它可以作为研究运动时的参考坐标系。

机构中按给定的已知运动规律独立运动的构件称为原动件或主动件，而其余随原动件运动的可动构件称为从动件，从动件的运动规律取决于原动件的运动规律和机构的结构。

1.2.2 正确绘制机构运动简图机构运动简图是设计者研究分析机构运动学和动力学问题的一个重要工具。

因此，运动简图应能正确表达出机构的构件组成和构件间相连接的运动副，即表达出机构的组成形式，显示出设计方案。

要求准确表达出机构的运动特性和标注出相关的运动尺寸。

1.绘制运动副时应注意的事项（1）绘制转动副时，转动副的位置是关键：代表转动副小圆的圆心必须与回转中心重合；两个转动副中心连线的长度一定要精确。

编辑推荐

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>