

<<机器与机构设计.英文>>

图书基本信息

书名 : <<机器与机构设计.英文>>

13位ISBN编号 : 9787111100942

10位ISBN编号 : 7111100948

出版时间 : 2003-7

出版时间 : 机械工业出版社

作者 : 爱克哈德

页数 : 621

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>

<<机器与机构设计.英文>>

内容概要

《时代教育国外高校优秀教材精选：机器与机构设计（英文版）》突出了机械的设计，以矢量分析为基础，特别是强调了利用计算机进行设计与分析。

主要内容有：机器与机构运动学设计的基本概念，刚体平面运动，曲柄滑块机构，铰链四杆机构，速度匹配机构，急回机构，广义四杆机构，多环与多杆机构，机构综合的定性方法，双矢量综合与机构的计算机辅助综合，齿轮机构，齿轮与轮系，机构的力、力矩与静平衡，机构的力、力矩与动平衡。

《时代教育国外高校优秀教材精选：机器与机构设计（英文版）》可供高校工科院校使用，也可作为机构工程技术人员的参考书。

<<机器与机构设计.英文>>

书籍目录

序出版说明List of ProceduresPrefaceHow to Use This BookAcknowledgmentsChapter 1 Basic Concepts and Definitions1.1 Introduction1.2 Kinematics and Kinematic Design1.3 Machines and Mechanisms1.4 Properties of Rigid Bodies1.5 Rigid Body Position and Degrees of Freedom1.6 Displacements in Three-Dimensional Space1.7 Joined Rigid Bodies in Three-Dimensions:Degrees of Freedom1.8 Number of Degrees of Freedom to Be Used in a Machine1.9 Practical Degrees of Freedom versus Computed Degrees of Freedom1.10 Planar Motion and Rigid Body Degrees of Freedom1.11 Displacements in Planar Motion1.12 Joints and Their Effects on Planar Motion:Degrees of Freedom1.13 Computed Degrees of Freedom versus Practical Degrees of Freedom1.14 Kinematic InversionChapter 2 Rigid Body Planar Motion2.1 Introduction2.2 Position and Displacement of a Point2.3 Position and Displacement of a Rigid Body2.4 Velocity of a Point and Some Vector Differentiation2.5 Velocity of a Rigid Body2.6 Acceleration of a Point2.7 Acceleration of a Rigid BodyChapter 3 Crank-Slider Mechanisms3.1 Introduction3.2 The Scotch Yoke3.3 Synthesis of the Scotch Yoke3.4 Velocity and Acceleration Analysis of the Scotch Yoke3.5 The In-Line Crank-Slider Linkage3.6 Position Analysis and Synthesis of the In-Line……Chapter 4 Pin-Jointed Four-Bar LinkagesChapter 5 Inverted Crank-Slider Mechanisms, Velocity Matching Mechanisms, and Quick-Return MechanismsChapter 6 The General Four-Bar LinkageChapter 7 Multiloop Linkages and Other Linkages with More than Four LinksChapter 8 Qualitative Approaches of Linkage SynthesisChapter 9 Dyad Synthesis and Computer-Aided Synthesis of LinkagesChapter 10 CamsChapter 11 Gears and Gear TrainsChapter 12 Forces,Torques, and Static BalancingChapter 13 Forces,Torques, and Dynamic BalancingIndex

<<机器与机构设计.英文>>

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>