

<<装配自动化>>

图书基本信息

书名：<<装配自动化>>

13位ISBN编号：9787111120421

10位ISBN编号：7111120426

出版时间：2003-7

出版时间：机械工业出版社

作者：刘德忠

页数：284

字数：362

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>

<<装配自动化>>

内容概要

本书系统地介绍了装配自动化的基础知识，装配自动化系统硬件及柔性装配自动化的概念。体现了传统制造技术与IT技术的融合，突出机器人在自动化装配技术的应用。

同时提出了适合自动化装配的机械结构设计、评价标准。

本书共九章：第一章为装配技术基础；第二、三、四、五章讲授自动化装配机的结构形式、组成部分及自动化装配中的物流系统；第六、七、八章讲授装配机器人及以机器人为核心组成的装配工作站和装配系统。

其中第七章微机器人及微装配技术反映了这一领域的最新成果。

第九章讲述装配系统的可靠性指标及监控方法。

除理论知识外，本书还收入了大量生产中应用的实例，以适应先进制造对装配技术的要求。

本书为机械制造及自动化专业的教材及相关专业的选修课教材。

<<装配自动化>>

书籍目录

序前言第一章 装配技术基础 第一节 任务及应用范围 第二节 组织形式 第三节 联接方法 第四节 装配任务分析 第五节 产品结构的确定 第六节 装配流程的确定 第七节 装配工艺过程的确定第二章 装配机的结构形式 第一节 概念与划分 第二节 单工位装配机 第三节 多工位装配机 第四节 各种结构形式的评价与选择第三章 自动装配机的部件 第一节 运动部件 第二节 夹紧和保持单元 第三节 定位机构 第四节 联接方法 第五节 位置误差的补偿设备 第六节 联接控制单元 第七节 校准单元 第八节 组合部件系统 第九节 控制第四章 联接方法 第一节 联接的种类 第二节 传送设备 第三节 工件托盘 第四节 联接料仓第五章 零件的准备 第一节 给料系统 第二节 零件储仓 第三节 配料第六章 装配机器人 第一节 柔性自动化的要求 第二节 装配机器人的结构形式 第三节 装配机器人的控制 第四节 装配机器人的传感器 第五节 装配机器人的视觉技术 第六节 机器人语言和离线编程第七章 微机器人与微装配 第一节 微机器人概述 第二节 微机器人分类 第三节 微驱动器 第四节 微定位机构 第五节 微小目标的抓取技术 第六节 视觉技术 第七节 控制系统第八章 装配设备 第一节 概念上的划分 第二节 装配工位 第三节 装配间 第四节 装配中心 第五节 装配系统第九章 可靠性及可用性 第一节 可靠性指标 第二节 监控系统参考文献

<<装配自动化>>

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>