

<<空间机构设计与应用创新>>

图书基本信息

书名：<<空间机构设计与应用创新>>

13位ISBN编号：9787111222392

10位ISBN编号：7111222393

出版时间：2008-1

出版时间：机械工业出版社

作者：谢存禧,李琳 主编

页数：220

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>

<<空间机构设计与应用创新>>

内容概要

《空间机构设计与应用创新》是“机构设计与应用创新丛书”之一。

全书分两篇共8章。

第1篇为空间机构设计的基本知识。

在扼要阐明空间机构的组成原理和数学基础后，详细阐述空间闭链机构和空间开链机构的运动分析和力分析方法，并介绍了空间闭链机构设计的基本问题和基本方法。

第2篇为空间机构在工程设计中的应用。

主要介绍了空间闭链机构、空间开链机构中应用较多的机器人机构的设计基本知识，并列举了焊接机器人、喷涂机器人、装配机器人等的设计与应用。

本书适于从事机构设计的专业技术人员使用，也可供大专院校师生参考。

<<空间机构设计与应用创新>>

书籍目录

前言第1篇 空间机构设计的基本知识第1章 空间机构的组成原理1.1 基本概念1.2 机构的自由度1.3 空间机构的组成第2章 空间机构的数学基础2.1 回转变换矩阵2.2 回转变换矩阵的性质及其运算法则2.3 多项式方程解法2.4 非线性方程组解法第3章 空间机构运动分析3.1 运动分析的基础3.2 空间机构的位姿方程3.3 空间机构的位移分析3.4 空间机构的速度、加速度分析第4章 空间机构受力分析4.1 空间闭链机构受力分析4.2 空间开链机构受力分析第5章 空间闭链机构设计的基本方法5.1 空间闭链机构设计的基本问题5.2 按位移要求设计空间闭链机构5.3 按速度、加速度和动力特性设计空间闭链机构5.4 空间闭链机构的优化综合第2篇 空间机构在工程设计中的应用第6章 空间闭链机构的设计及其应用6.1 按主、从动件摆角要求设计空间闭链机构6.2 按运动轨迹设计空间闭链机构6.3 按工作性能要求设计空间闭链机构6.4 空间机构在工程中的应用第7章 机器人机构设计的基本方法7.1 机器人机构的结构设计7.2 机器人机构的尺寸设计7.3 机器人轨迹规划第8章 机器人机构的分析与应用8.1 焊接机器人8.2 点焊机器人8.3 喷涂机器人8.4 装配机器人参考文献

<<空间机构设计与应用创新>>

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>