

《现代机构学进展（第2卷）》

书籍信息

版次：1

页数：

字数：

印刷时间：2011年10月01日

开本：16开

纸张：胶版纸

包装：平装

是否套装：否

国际标准书号ISBN：9787040334708

内容简介

现代机构学是机械产品自主创新设计的基础，本书是在第1卷的基础上对机构学新进展所作的进一步阐述。本书由国内外机构学专家撰写。全书共9章，内容涵盖欧洲机构学发展和研究状况，机构拓扑结构理论及数字化，机构运动几何学分析与综合，函数机构系统之串并联组合研究，灵巧手抓持和操作的基础理论，柔性机器人机构动力学研究进展，电热微夹钳的设计与制作研究，2至6自由度并联微操作机器人构型，广义机构研究进展及其应用。

本书可作为从事机械工程类设计和研究的大专院校师生的参考书，同时对从事机械设计、制造和管理的专业人员亦有很重要的参考价值。

目录

第1章 欧洲机构学发展和研究状况

- 1.1 欧洲机构学发展简史
- 1.2 会议、组织情况
- 1.3 英国及欧洲机构学概况
- 1.4 欧洲机构学的代表人物
- 1.5 欧洲机构学的研究现状 ~
- 1.6 新机构和新理论的研究
- 1.7 机构学在工程实践中的应用
- 1.8 机构学旋量理论和相关数学的研究概况
- 1.9 结束语

参考文献

第2章 机构拓扑结构理论及数字化

- 2.1 概述
- 2.2 运动链环路代数理论基础

[显示全部信息](#)

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.tushupdf.com](http://www.tushupdf.com)