

# 机械原理



[机械原理\\_下载链接1](#)

著者:K.洛克 编

出版者:机械工业出版社

出版时间:2003-5

装帧:简装本

isbn:9787111120544

本书作者K.洛克先生为“国际机器理论与机构学联合会连杆机构分会”前主席，是国际知名的机构学专家。

本书是德国机械原理课程最著名的教材之一，它系统总结和发展了布尔梅斯特尔、阿尔特和利希腾黑尔特开创的德累斯顿机构学学派的理论。本书中，作者对在德国已有丰富成果的平面连杆机构综合理论作了高度精选和严格阐述；添加了解析法和机构优化设计的内容；并编写了“设计线图及其实际应用”一章，使读者能应用相应的线图方便地设计机构。为中文版的出版，本书作者专门为中国读者写了“中文版前言”，增补了新的参考文献，并修改了部分内容，而且订正了德文版的一些错误。

本书共分11章，内容包括机构系统学、机构运动学和动力学分析、机构综合和优化设计。本书可作为高等学校工科机械类专业的教学参考书，也可作为工程技术人员的参考读物。

作者介绍:

目录:

[机械原理 下载链接1](#)

标签

机械

自然科学

评论

-----  
[机械原理 下载链接1](#)

书评

-----  
[机械原理 下载链接1](#)