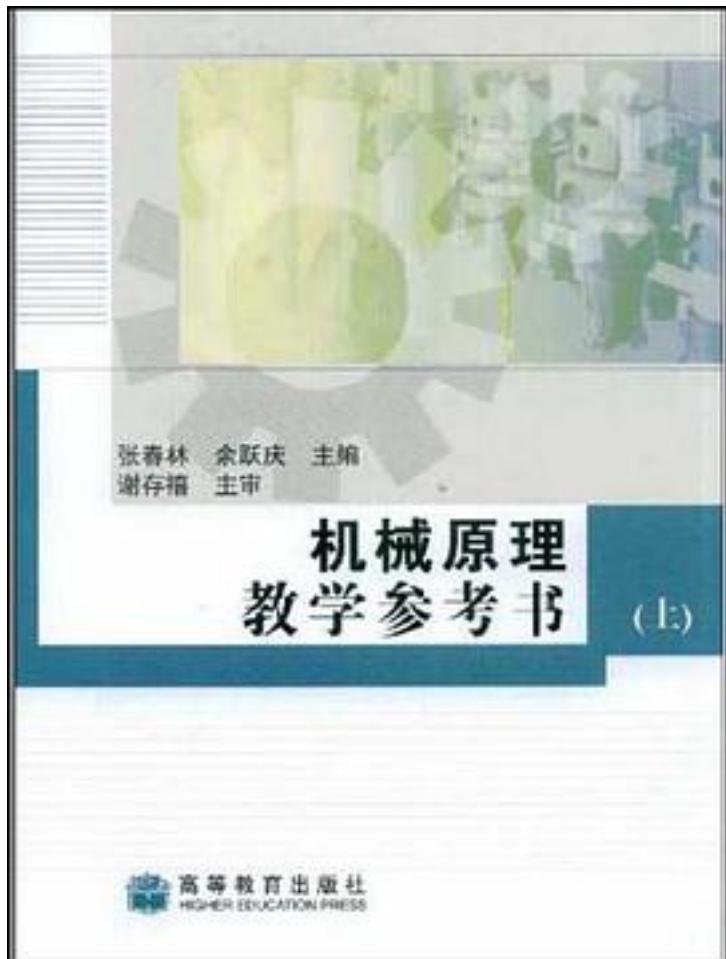


机械原理教学参考书 (上)



[机械原理教学参考书 \(上\) 下载链接1](#)

著者:

出版者:

出版时间:2009-5

装帧:

isbn:9787040261349

《机械原理教学参考书(上)》共三册,本册为上册,共分四篇,各篇内容相互独立。第一篇为平面机构结构分析,主要内容有运动链的拓扑图及矩阵表示、运动学中的自由度和约束度、机构的结构和分类、平面运动链的结构类型综合、含复铰平面运动链的结构

类型综合、机构的杆组分解及型转化；第二篇为平面连杆机构的分析与设计，主要介绍铰链四杆机构的基础知识、连杆机构的运动分析方法、实现刚体导引与预期函数的机构综合、轨迹发生机构综合；第三篇为空间机构，主要介绍运动副与自由度分析、球面机构、空间机构的位移分析、空间机构综合和并联机构位置正解；第四篇为机器人机构，主要介绍机器人的结构和几何模型，机器人的位姿分析，机器人的速度、加速度、微分矩阵和雅可比矩阵，机器人的力学分析基础和机器人的误差及精度分析。《机械原理教学参考书(上)》可作为高等学校机械原理课程的教学参考书，也可作为本科高年级学生和研究生的学习辅导材料，亦可供有关工程技术人员参考。

作者介绍:

目录:

[机械原理教学参考书（上）](#) [下载链接1](#)

标签

评论

[机械原理教学参考书（上）](#) [下载链接1](#)

书评

[机械原理教学参考书（上）](#) [下载链接1](#)