

<<微装配与微操作技术>>

图书基本信息

书名：<<微装配与微操作技术>>

13位ISBN编号：9787302083559

10位ISBN编号：730208355X

出版时间：2004-6-1

出版时间：清华大学出版社

作者：李玉和,李庆祥

页数：263

字数：353000

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>

## <<微装配与微操作技术>>

### 内容概要

本书全面、系统地论述了微装配及微操作技术的基本理论和方法，荟萃了微装配与微操作技术领域的有关资料和科研成果，反映了这一学科领域的当代发展水平。

全书共分7章，内容包括：微装配与微操作技术概述、微夹持技术、微装配与微操作中的视觉技术、基于光学显微镜的微装配系统的设计和实现、微型机器人在微操作中的应用、生物工程中的微操作技术、纳米自组装技术。

本书适于微机电系统工程、测试技术与仪器、电子精密机械及机电一体化等专业的师生使用，同时也可供从事微纳米机电系统研究、设计、制造和使用的工程技术人员学习和参考。

## <<微装配与微操作技术>>

### 书籍目录

一 微装配与微操作技术概述 1 微装配与微操作系统的特点和功能 2 微装配与微操作系统的发展与现状  
主要参考文献二 微夹持技术 1 微夹持技术研究概况 2 微夹持器驱动技术 3 梳齿结构静电驱动微夹持  
器设计实例 4 微观操作中的粘附现象分析 主要参考文献三 微装配与微操作中的视觉技术 1 视觉技术  
概述 2 微操作装配视觉功能与实现 3 微操作装配目标图像边缘检测 4 微操作装配目标识别与定位技术  
5 自动调焦技术 6 实验分析 主要参考文献四 基于光学显微镜的微装配系统的设计与实践 1 微装配系  
统的总体设计 2 微动工作台设计 3 驱动控制系统 4 系统实验分析五 微型机器人在微操作中的应用六  
生物工程中的微操作技术七 纳米自组装技术

<<微装配与微操作技术>>

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>