



ISBN: 978-7-121-45208-6

出版社: 电子工业出版社

出版日期: 2023 年

著者: 郭伟, 侯信华

页码: 255 页

索书号: F062.4/87=3

馆藏位置: 社会科学第一阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

本书从工程师肩负的技术使命、经济使命和社会使命出发,着眼工程技术人员在未来实际工作中的需要,系统、扼要地介绍了工程经济学的基本知识,具体包括建设项目可行性研究、建设项目现金流量构成、资金时间价值与等值计算、建设项目经济评价指标、建设项目投资方案比选、建设项目不确定性分析、建设项目设备更新的经济分析、建设项目评价、价值工程。本次修订在保持第2版特色和优点的基础上,根据近期新的相关政策和行业研究成果,更新了理论知识,精选和完善了部分例题、习题和案例,更适合教学所需。



ISBN: 978-7-113-30350-1

出版社: 中国铁道出版社

出版日期: 2023 年

编者: 朱海燕

页码: 294 页

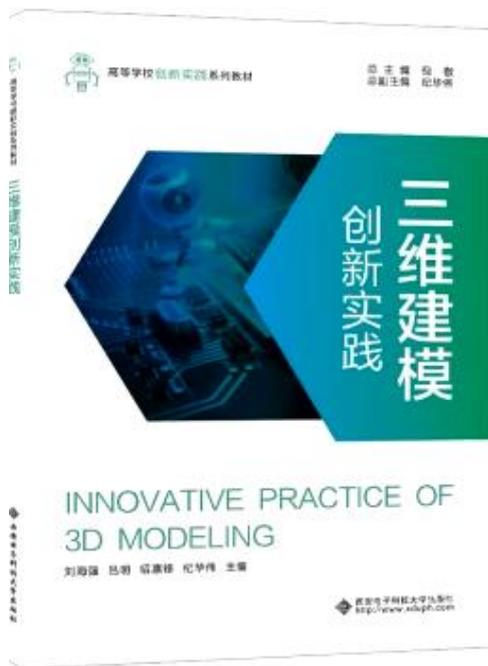
索书号: I207.22/143

馆藏位置: 文学艺术阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

青藏铁路精神是第一批纳入中国共产党人精神谱系的伟大精神。青藏铁路是史诗级的工程,《天路向拉萨》是工程级别的史诗。诗人七上青藏,采访了青藏铁路建设的决策者、设计者和数百名一线的建设者,获得了一手的资料,然后用诗化的语言,写下了这部以青藏铁路为主题的诗集。诗集包括路在何方、瀚海苍茫、梦圆青藏三辑,共收录 103 首诗歌。三辑,从建设青藏铁路的意义到提出修建青藏铁路,从青藏铁路的设计到修建,到建成通车,反映着天路形成的重要阶段;103 首,记录着筑成天路的每一个细节;每一个意象每一句吟唱,都抒发着诗人对青藏铁路难以抑制的深情;每一行诗,都弘扬着“挑战极限,勇创一流”的青藏铁路精神。



ISBN: 978-7-5606-7094-2

出版社: 西安电子科技大学出版社

出版日期: 2024 年

编者: 刘海强

页码: 185 页

索书号: TH122/738

馆藏位置: 自然科学阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

本书基于 SolidWorks 软件进行智能装备产品的三维建模，以机器人为模型主线进行创新实践，以提高学生的三维构型能力。全书共 13 章，主要内容包括：导论、基础特征建模、扫描特征建模、辅助特征建模、机器人关键零件规则建模、机器人轴端零件参数化建模、面向放样的曲面建模、面向工程图的特征建模、机器人 RV 减速器的装配建模、协作机器人的装配建模、工业机器人的装配建模、CSWA 考试简介及样题分析、运动仿真和 Composer 基础等。



ISBN: 978-7-5606-6710-2

出版社: 西安电子科技大学出版社

出版日期: 2023 年

编者: 赵东艳

页码: 367 页

索书号: TM215/3

馆藏位置: 自然科学阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

本书共 6 章, 针对工业芯片在使用环境复杂性和内部结构多样性方面的特点, 介绍了其片上可靠性防护的基本原理和工程化设计技术, 重点介绍了应对静电与闩锁等电过应力的防护器件、防护电路和防护架构以及针对 RF CMOS、功率芯片和异质集成电路等的专用防护方法, 还介绍了纳米 CMOS 器件可靠性模型与仿真。全书总结了外在工业芯片可靠性防护设计方面的技术与方法, 既有系统的基础理论与专业知识, 又注重工程经验与实践案例; 既具有鲜明的学术性, 又具备丰富的技术实用性。



ISBN: 978-7-111-72247-2

出版社: 机械工业出版社

出版日期: 2023 年

编者: 陈龙, 李小智

页码: 241 页

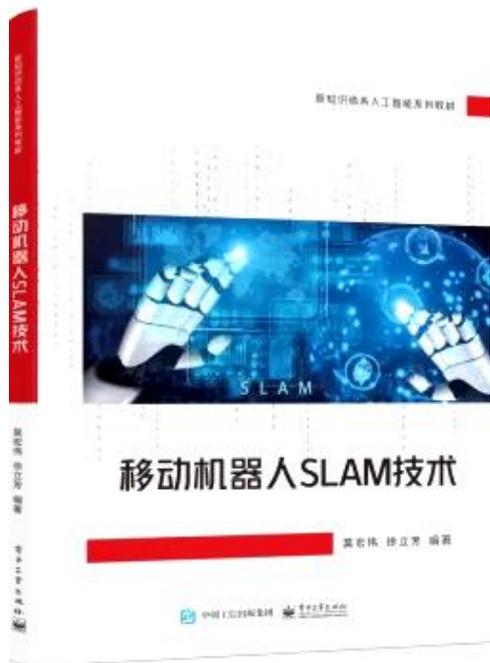
索书号: TP242.2/130

馆藏位置: 自然科学阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

本书基于 ABB 公司的 RobotStudio 软件, 面向工业机器人行业的岗位需求, 以工业机器人的典型工程应用为载体, 系统介绍了工业机器人离线编程与虚拟仿真的基本方法。全书共七个项目, 主要内容包括初识工业机器人离线编程与虚拟仿真、创建工业机器人工作站的基本模型、创建工业机器人基础仿真工作站、工业机器人涂胶离线仿真、工业机器人搬运离线仿真、工业机器人弧焊离线仿真、工业机器人机床上下料离线仿真。本书将知识技能点融入典型工作站的应用中, 采用项目任务展开内容, 满足教、学、做一体化的教学需求。



ISBN: 978-7-121-45597-1

出版社: 电子工业出版社

出版日期: 2023 年

著者: 莫宏伟, 徐立芳

页码: 249 页

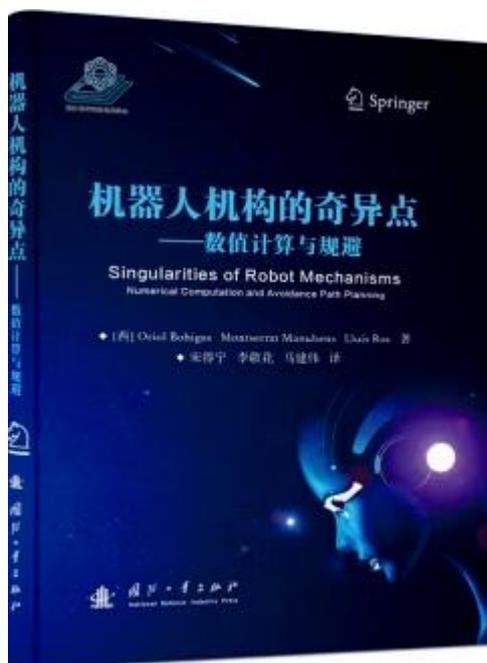
索书号: TP242/98

馆藏位置: 自然科学阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

本书主要介绍移动机器人的结构、SLAM、ROS 等移动机器人相关内容。全书共分为 9 章 3 个部分: 第 1 部分为移动机器人基础(第 1~5 章), 详细介绍了移动机器人的基本概念、结构、数学模型、定位、路径规划等, 侧重于原理性介绍, 为后续内容奠定基础; 第 2 部分为 SLAM(第 6、7 章), 主要介绍了激光 SLAM 原理与视觉 SLAM 相关原理, 并且结合案例对原理进行了说明, 侧重于理论与案例的结合; 第 3 部分为 ROS 移动机器人实战(第 8、9 章), 主要介绍了基于 ROS 仿真环境的移动机器人 SLAM 开发, 侧重于动手实践。通过全书 3 个部分, 从原理到案例再到实践, 读者可以充分了解移动机器人 SLAM 技术。



ISBN: 978-7-118-12916-8

出版社: 国防工业出版社

出版日期: 2023 年

编者: 罗斯, 曼努本斯等

页码: 155 页

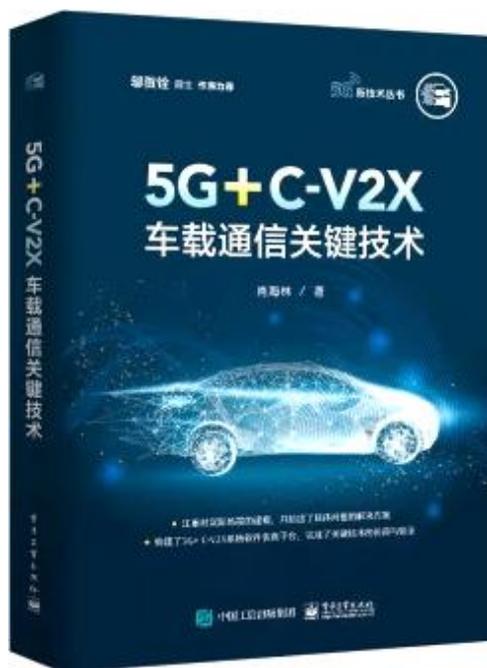
索书号: TP242/100

馆藏位置: 自然科学阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

本书围绕使机器人运动与动力学行为显著退化的奇异位形展开, 对所有与奇异位形相关的问行了全面、系统结合, 包括: 奇异位形的概念、分类, 所有类型奇异点的数值计算方法, 避奇异约束的机器人运动路径规划, 以及避奇异与其他附加条件共同约束的路径规划。机器人在现代工程技术领域中发挥的作用越来越大, 在工业领域更是如此。随着现代数字化、智能化技术发展, 各领域对机器人完成任务能力范围的要求逐步提高, 从而需要设计并使用新型更加复杂的机器人机构。当机器人机构复杂程度提高后, 机构奇异点带来的机器人运动与动力学性能退化问题凸显。因此, 本书讨论的机器人机构奇异点计算与规避问题, 是机器人领域发展到一定阶段必须面对的重要问题, 符合科学技术领域发展趋势。



ISBN: 978-7-121-41547-0

出版社: 电子工业出版社

出版日期: 2021 年

著者: 肖海林

页码: 335 页

索书号: U469/20

馆藏位置: 轨道交通图书阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

本书全面、系统地阐述了 5G+C-V2X 车载通信关键技术。全书共 12 章，主要内容包括车载时变信道建模技术、协作通信技术、全双工技术、D2D 技术、NOMA 技术、组播通信技术、虚拟小区与 NB-IoT 技术、区块链技术、计算卸载技术、认知无线电技术和可见光技术。本书系统性强，内容编排连贯；注重基本概念、基本原理概述，对系统基本性能的物理意义解释明确；强调车载通信在实际中的应用；注重知识的归纳、总结。本书深入浅出，概念清晰，语言流畅，既可作为从事车载通信系统研究与开发的电信工程师、工程管理人员的指导和参考用书，也可作为电子与通信工程领域通信与信息系统、信号与信息处理等学科的研究生和高年级本科生的参考书或教材，同时对通信领域进行教学、研究、开发的教师、学生有很好地参考价值。



ISBN: 978-7-5606-7040-9

出版社: 西安电子科技大学出版社

出版日期: 2023 年

编者: 陈岚, 吴轩辕等

页码: 248 页

索书号: U495/77

馆藏位置: 轨道交通图书阅览室

馆藏册数: 3 册

内容简介:

本书以智能交通基础理论与技术为主线,以产业发展需求设计任务内容,以企业人才岗位标准设计操作内容,以前沿技术趋势设计专创融合任务。本书分为上、下两篇。上篇共6个任务,主要涵盖了智能交通系统、城市中的智能交通综合管控系统、辅助出行的出行者信息系统、智能化的公共交通系统、智慧高速公路、车路协同与自动驾驶等智能交通中的典型子系统;下篇共5个任务,主要介绍了智能交通中的物联网技术、无人机技术、地理信息系统、人工智能和大数据技术。各任务末附有常规任务练习和专创融合任务练习。