

目 次

まえがき	1	5.手足運動の機械化<特性のちがいを重視>.....	132
目 次	2	5.1 人力とメカニズム	134
凡 例	3	5.2 4 節機構	140
1.機構の計画<メカニズムの論理をつかむ>...	4	5.3 歩行機構	146
1.1 機械運動	6	5.4 製品設計の変更	152
1.2 力と形	12	6.生産機械の構成<移動・作業の2要素を結合>...	158
1.3 電力・空圧・油圧	18	6.1 間欠運動	160
1.4 計画のたてかた	24	6.2 供給・分離	166
2.要素と組合わせ<単純、確実がねらい>	30	6.3 整列・選別	172
2.1 汎用の部品	32	6.4 組立・結合・作業	178
2.2 リンク・クランク	38	6.5 検査・包装	184
2.3 歯車・つめ車	44	7.販売機械の構成<マン・マシンの接点に立つ> 190	
2.4 カム機構	50	7.1 貨幣の取扱い	192
2.5 摩擦伝動機構	56	7.2 貯蔵と送りだし	198
2.6 巻掛け伝動機構	62	7.3 固体・液体の処理	204
2.7 らせん機構	68	7.4 サービス機能	210
2.8 立体機構	74	8.アイデアメカニズム<新しい原理の開拓>.....	216
3.計測と処理<システムむきを選ぶ>.....	80	8.1 摩擦・重力	218
3.1 変位の拡大・変換	82	8.2 慣性・こま	224
3.2 制御機構	88	8.3 弾性・振動	230
3.3 計算機構	94	8.4 熱・流体・磁石	236
3.4 記録機構	100	9.設計の実務<創造性の高揚>.....	242
4.変換と伝達<従動への適合が条件>.....	106	9.1 設計室・製図	242
4.1 直線・回転の運動	108	9.2 デザイン・製作	246
4.2 変速機構	114	9.3 システム・経済性	250
4.3 可逆・非可逆	120	<参考文献>	254
4.4 複合運動	126	あとがき	256