

معرفی کتاب



از آنجا که دست‌یابی به محل کار اینم فقط با تدوین و به‌کارگیری صحیح سیستم‌های ایمنی ممکن است، در کتاب حاضر سعی شده است مفاهیم اولیه‌ی این سیستم‌ها به دقت مورد بررسی قرار گیرند. در این زمینه ابتدا از لزوم تعهد افراد در پایه‌ریزی فرهنگ صحیح ایمنی صحبت می‌شود. سپس با طرح اصول و استانداردهای ایمنی، اجزاء سیستم‌های ایمنی در کار (کارکنان، محیط کار، سرپرستی، مجوزهای کاری و دستورالعمل‌ها) مورد تجزیه و تحلیل قرار گرفته‌اند. علاوه بر آن، در زمینه‌ی آموزش افراد و مشارکت آنان در زمینه‌ی ایمنی و پیشگیری از حوادث و مدیریت، مطالبی ارائه شده است.



این کتاب شامل سیزده فصل است که عناوین آن عبارتند از:

- تعهد و فرهنگ
- اصول، استانداردها، خط‌مشی‌ها و کارکنان
- آموزش ایمنی
- مشارکت نیروی کار و انگیزش
- محل ایمن کار
- سیستم‌های ایمنی کار
- بهداشت شغلی
- آگاهی از خطر
- عملیات پیمانکار
- حوادث و رویدادها
- وضعیت‌های اضطراری
- معیزی کردن
- سیستم‌های مدیریت ایمنی



عنوان: معجزه‌ی آسیای شرقی

مترجم: محمدمتقی بانکی

چاپ اول: ۱۳۷۹

ناشر: انتشارات سروش

کتاب حاضر در شرح سیاست‌ها و خط‌مشی اقتصادی-اجتماعی

کتاب حاضر با مرور بر اصول ترمودینامیک، به معرفی روابط تعادلی فازی می‌پردازد و برای دانشجویان رشته‌های مهندسی مواد سودمند است.

عنوان فصل‌های این کتاب عبارتند از:

- ترمودینامیک و تعادل فازی
- سیستم تک‌جزیی
- سیستم دوجزیی
- تعیین نمودارهای تعادلی فازی
- تحلیل فازی سیستم‌های دوجزیی
- سیستم‌های سه‌جزیی
- واکنش‌ها و فازهای غیرتعادلی
- سیستم‌های چهارجزیی
- سیستم‌های سرامیکی غیراکسیدی



عنوان: سیستم‌های ایمنی

مؤلف: یان جی. والت

مترجم: دکتر همایون لاهیجانیان

چاپ: ۱۳۷۹

ناشر: دانشگاه علم و صنعت ایران

عنوان: درآمدی بر تعادل فازی در سرامیک‌ها
مؤلفان: کلیتون جی. برگر و سابه‌اش. اچ. ریسود
مترجمان: فتح‌الله مضطرزاده، واهاک مارقوسیان و اسماعیل صلاحی

چاپ اول: ۱۳۷۸

ناشر: دانشگاه علم و صنعت ایران

درک تعادل فازی در سیستم‌های سرامیکی اساس پیشرفت و بهره‌وری صنایع نسوز، شیشه و دیگر صنایع متکی به دمای بالاست، زیرا تعادل فازی سوالات مهمی را در زمینه‌ی تولید محصولات سرامیکی پاسخ می‌دهد. از نمودارهای تعادلی فازی می‌توان به میزان پایداری ترکیبات بلوری یا شیشه‌ی در دماهای بالا یا فشارهای زیاد پی برد. اگر روابط تعادلی فازی سرامیک‌ها تحت شرایط تعادلی مشخص باشد، واکنش‌های پدید آمده را می‌توان شناسایی کرد.



هفت کشوری است که مشخصه اصلی آنها رشد سریع و توسعه‌ی همه‌جانبه در مدت‌زمانی کوتاه است. این کشورها عبارتند از کشورهای موسوم به «بیرها» (هنگ‌کنگ، سنگاپور، کره و تایوان) و سه کشور دیگر شرق آسیا (اندونزی، مالزی و تایلند).

این کتاب علاوه بر بخش مستقلی تحت عنوان «تکوین یک معجزه»، هفت فصل دیگر با عناوین زیر را شامل می‌شود:

- رشد، برابری و تغییر اقتصادی
- سیاست عمومی و رشد
- ثبات ماکرواقتصادی و رشد صادرات

- پایه‌ی نهادی رشد مشترک
- استراتژی‌های انباشت سریع
- بهره‌برداری کارا از منابع؛ تکیه بر بازارها و صادرات
- سیاست و مصلحت در دنیای متغیر



عنوان: توسعه‌ی روستایی چین با مقایسه‌های بین‌المللی

مؤلف: جان دبلیو لانگورث

مترجم: دکتر مصطفی مهاجرانی

ناشر: مؤسسه‌ی پژوهش‌های

برنامه‌ریزی و اقتصاد کشاورزی

انقلاب دوم چین که از اواخر دهه‌ی ۷۰ آغاز شد و توجه وسیع جهانیان را به خود معطوف داشت، در شش سال اول به افزایش یک سومی غلات چین منجر شد. همچنین، متوسط درآمد خالص سرانه در مناطق روستایی را به حدود ۳ برابر رساند و ۷۰ میلیون شغل جدید در روستاها به وجود آورد.

این واقعیت‌ها گویای آن است

که چگونه تصمیمات مناسب و قاطع می‌تواند به چنین شکوفایی در یک کشور جهان سومی بینجامد تا آنجا که این واقعه به «معجزه در کشاورزی» شهرت یابد.

کتاب حاضر حاوی مقالات ارزنده و در عین حال مستقل از یکدیگر است که توسط ۳۲ نفر از برجسته‌ترین متخصصان چینی و ۳۲ نفر از متخصصان طراز اول اقتصاد کشاورزی جهان به رشته‌ی تحریر در آمده است.

مقالات این کتاب در هفت مبحث عنوان شده که مبحث اصلی در مورد چین است. عناوین سایر مبحث‌ها عبارتند از:

- تجربه‌ی بین‌المللی
- تجارب اخیر چین و امیدهای آینده
- توسعه‌ی زیربنا و استفاده از کود
- سرمایه‌گذاری و تأمین اعتبار روستایی
- نظام‌های مالکیت، مدیریت و پاداش
- تکنولوژی، پژوهش و مسائل محیط زیست



عنوان: دینامیک برداری ربات‌ها

مؤلف: محرم حبیب‌نژاد کورایم

چاپ اول: ۱۳۷۹

ناشر: دانشگاه علم و صنعت ایران

امروزه از ربات‌ها در صنعت به صورت گسترده‌ی استفاده می‌شود. یک گروه مهم از روبات‌ها، روبات‌های متحرک‌اند که انواع مختلفی دارند و در این کتاب نوع خاصی از آنها به نام روبات‌های متحرک چرخ‌دار بررسی می‌شود. همچنین روش

مدل‌سازی این روبات‌ها و سینماتیک و دینامیک آنها به‌منظور به دست آوردن معادلات سینماتیکی و دینامیکی آنها، مورد تجزیه و تحلیل قرار می‌گیرد.

این کتاب دارای سیزده فصل و شش پیوست است که عنوان آنها عبارتند از:

- مدل‌سازی سینماتیکی روبات‌ها
- استاتیک روبات‌های صنعتی
- مدل‌سازی دینامیکی روبات‌های صنعتی
- برنامه‌ی شبیه‌ساز روبات ATLASII
- مدل‌سازی سینماتیک روبات‌های متحرک چرخ‌دار
- مدل‌سازی دینامیک روبات‌های متحرک چرخ‌دار
- شبیه‌سازی سینماتیک روبات متحرک
- شبیه‌سازی دینامیک روبات متحرک
- مقدمه‌ی بر روبات با بازوهای الاستیک
- استفاده از روش اجزاء محدود در یافتن معادلات حرکت روبات‌های الاستیک
- مدل‌سازی سینماتیک و دینامیک روبات با بازوهای الاستیک به روش سیستم بازوهای صلب معادل ERLS
- طریقه‌ی حل معادلات حرکت روبات با بازوهای الاستیک به روش انتگرال‌گیری پی در پی
- مشابه‌سازی حرکت روبات با سیستم بازوهای صلب معادل به کمک اجزاء محدود و با استفاده از روش انتگرال‌گیری پی‌درپی.

