

专利申请技术交底书 机械租赁合同(模板5篇)

在日常学习、工作或生活中，大家总少不了接触作文或者范文吧，通过文章可以把我们那些零零散散的思想，聚集在一块。写范文的时候需要注意什么呢？有哪些格式需要注意呢？这里我整理了一些优秀的范文，希望对大家有所帮助，下面我们就来了解一下吧。

专利申请技术交底书篇一

乙方(出租方)：_____

根据《经济合同法》的有关规定，为明确双方权利义务关系，经双方协商，现达成如下协议：

一、 租赁机械名称及规格型号：

乙方向甲方提供吊车壹辆，车号为豫 ， 型号：_____，配备操作人员两名。

二、 双方的义务：

1、 甲方负责安排乙方出车；

2、 乙方应遵守甲方及业主规定的各项管理制度和规范；

5、 甲、乙双方应做好各自的安全防护和管理，因乙方所派司机驾驶不当或违章作业造成损坏和事故的由出租人自负，如果致使甲方不能按合同规定正常使用租赁车辆，甲方不承担此期间的租金，乙方应承担每日租金等额的违约金。

6、 乙方必须保证24小时随叫随到，保证甲方用车。

三、 租赁期限：

乙方车辆进场后按月租赁，从甲方正式使用之日起计算，即自_____年_____月_____日至_____年_____月_____日止。

四、 车辆施工内容、地点：由甲方统一安排。

五、 租赁费用：租金10000元/月(壹万元/月)，月末支付，燃油和司机的吃、住费用由甲方承担，一切费用均由乙方承担。

六、 违约责任：

1、 乙方不服从甲方统一安排，违章操作造成甲方损失的，须照价进行赔偿；

3、 乙方不得擅自将车掉回，否则将按半月的租金额赔偿甲方。

七、 因本合同发生争议，按合同法规定办理，向甲方所在地陕西省宝鸡市申请仲裁或宝鸡市中级人民法院提出诉讼。

八、 本合同一式三份，甲方两份，乙方一份，其他未进事宜，由双方协商作出补充规定，补充规定与本合同具有同等法律效力。

甲方(公章)：_____乙方(公章)：_____

法定代表人(签字)：_____法定代表人(签字)：_____

_____年____月____日_____年____月____日

专利申请技术交底书篇二

当今世界正经历着一场新的技术革命，新概念、新理论、新方法、新工艺不断出现，作为向各行各业提供装备的机械工业，也得到了迅猛的发展。

现代机械日益向高速、重载、高精度、高效率、低噪声等方向发展，对机械提出的要求也越来越苛刻。有的需要用于宇宙，有的要在深海作业，有的小到能沿人体的血管爬行，有的又是庞然大物，有的速度数倍于声速，有的又要作亚微米级甚至纳米级的微位移，如此等等。处于机械工程发展前沿的机械原理学科，为了适应这种情况，新的研究课题与日俱增，新的研究方法日新月异。

为了适应生产发展的需要，当前在自控机构，机器人机构、仿生机构、柔性及弹性机构和机电光液广义机构等的研制上有很大进展。在机械的分析与综合中，也由只考虑其运动性能过渡到同时考虑其动力性能的影响；考虑到机械在运转时构件的振动和弹性变形，运动副中的间隙和构件的误差对机构运动及动力性能的影响；以及如何对构件和机构进一步作好动力平衡的问题等。

在连杆机构方面，重视了对空间连杆机构，多杆多自由度机构，连杆机构的弹性动力学和连杆机构的动力平衡的研究；在齿轮机构方面，发展了齿轮啮合原理，提出了许多性能优异的新型齿廓曲线和新型传动，加快了对高速齿轮、精密齿轮、微型齿轮的研制；在凸轮机构方面，十分重视对凸轮结构的研究，为了获得动力性能好的凸轮机构，在凸轮机构推杆运动规律的开发、选择和组合上作了很多工作。此外，为了适应现代机械高速度、快节拍、优性能的需要、还发展了高速高定位精度的分度机构、具有优良综合性能的组合机构以及各种机构的变异和组合等。

目前，在机械的分析和综合中日益广泛地应用了计算机，发

展并推广了计算机辅助设计、优化设计、考虑误差的概率设计、提出了多种便于对机械进行分析和综合的数学工具，编制了许多大型通用或专用的计算程序。此外，随着现代科学技术的发展，测试手段的日臻完善，也加强了对机械的实验研究。

总之，作为机械原理学科，其研究领域十分广阔，内涵丰富。在机械原理的各个领域，每年都有大量内容新颖的文献资料涌现。但是，作为一门技术基础课程，将只有研究有关机械的一些最基本的原理和方法。

下工作的机器人和机械手。例如宇宙飞船上用于收回卫星的机械臂；在核电站安装设备的机器人；在深海海底作业的机器人等。此外，微技术的发展，还创造了一些微型机械。如可在人的腹腔内进行外科手术的手术刀，甚至可在人的血管中爬行的微型机器人等都已经使用。

2、为了对这些新型机械的分析及设计，机械原理学科近年来也发展了许多新的理论和方法，并引入了一些不同的数学及力学工具，特别是计算机的推广应用，为机械原理学科的发展提供了极有利的条件。计算机辅助分析、计算机辅助设计、优化设计（包括多目标优化设计）都得到迅速发展，并且渐趋成熟。

3、由于机械向高速度、高精度、高负荷、高效率等方向发展，也给机械原理学科提出了一些新的课题，开辟了一些新的研究领域。例如，对于高速重载机械来说，不仅要研究其运动性能，还要研究其动力性能，有时还要考虑构件的弹性形变、质量分布、连接间隙及机械中摩擦等对机械工作的影响，考虑机械的振动、冲击和平衡问题。

随着宇航技术、核技术、海洋开发、医疗器械、工业机器人及微技术等高新科学技术的兴起和计算机的普及应用，极大地促进了机械原理学科的发展，创立了不少新的理论和研究方

法, 开拓了一些新的研究领域。

1、在机构结构理论方面, 主要是机构的类型综合、杆数综合和机构自由度的计算。对平面机构来说, 虽然机构结构的分析与综合研究得比较成熟, 但仍有一些新的发展。例如将关联矩阵、图论、拓扑学、网络理论等引入对结构的研究; 用拆副、拆杆、甚至拆运动链的方法将复杂杆组转化为简单杆组, 以简化机构的运动分析和力分析; 仿照机构组成原理对机构功能原理的研究; 关于机构中虚约束的研究及无虚约束机制的综合; 以及组合机构的类型综合等。近年来对空间机构结构分析与综合的研究也有不少的进展, 特别是在机器人机构学方面取得了较多成就。

2、在机构运动分析和力分析方面, 主要是大力发展了计算机辅助分析方法的研究, 并且已经研制了一些应用软件。对于高级别平面机构的运动分析及力分析问题, 可以采用型转化法或选不同的构件为机架以降低机构级别的方法进行, 也可以采用分解合成的分析方法。对空间机构的运动分析及力分析则多采用按杆组分析的方法。另外, 为了便于利用计算机进行分析, 建立机构运动分析及力分析的逻辑体系, 并期望将机构的结构分析、运动分析、动力分析构成一个整体的系统。

失效等问题的研究; 对机构运动精度及误差的研究。对于平面机构平衡问题的研究, 得出了一般 n 杆机构可以用 $n/2$ 个配重达到平衡的结论。对空间机构平衡问题的研究, 也得到了不少的成果。此外, 还研究了具有变质量构件和在运动过程中结构有变化的机构的平衡问题, 机构在非稳定状态及瞬变过程中的时间、位移、速度和加速度等的动力响应的计算问题等。

4、在机构学方面, 对平面连杆机构的研究仍在继续深入, 并转而注重于多杆多自由度平面连杆机构的研究, 提出了这类机构的分析和综合的一些方法。研究了提高机构动力性能为目标的综合方法, 多精确点的四杆机构的综合方法(如点位缩减法)等。由于电子计算机的普遍应用, 连杆机构的优化设计得到了

迅速发展,包括多目标优化。并且编制了一些表征机构主要尺度参数与其运动、动力性能之间关系的数表及图谱,编制了大量适用范围广、节省机时、使用方便的机构分析与综合的软件。

5、在凸轮机构方面,高速凸轮的弹性动力学是一个受到普遍重视的研究课题,并且已研究得比较深入。推杆运动规律的选择和拟合,凸轮机构尺度参数的优化设计,凸轮机构工作过程中的振动、减振和稳定性的研究,也都受到重视,并已取得不少研究成果。

6、在齿轮机构方面,首先是齿轮啮合原理的研究,再如新型齿廓的选用(如圆弧、抛物线等非渐开线齿廓),轮齿的修正和修形等课题的研究,也都取得不少的新成就。

题也得到大力开展,并取得一些成绩。除上述连杆、凸轮和齿轮三大常用的基本机构以外,组合机构的研究近年来也发展得十分迅速。对齿轮—连杆、凸轮—连杆等类型的组合机构的分析和综合,已有较详细的研究。

近年来机械原理学科的发展是非常迅猛的。不论在基本原理方面,还是在研究方法方面,都有较大的进展。在机构的类型方面也有一些新的创造,有些已突破传统机构学的范畴,而进入所谓“广义机构学的”领域,创造了具有气、液、光、电等环节的机构。当前尚有由三本基本机构组成的组合机构,和包括挠性构件组合机构。对空间组合机构的研究也已进行了不少工作。此外,对于一些具有特殊运动及动力性能的组合机构也有所研究。随着机械向高速、重载方向的发展,机械动力学的研究发展很快。由于电子计算机的普遍应用,机构的计算机辅助分析和计算机辅助设计得到较快发展。从机械原理学科的发展可以看出,生产发展的需要是学科发展的主要动力。而学科的发展又反过来促进了生产的发展,提高了生产的水平。可以期望,随着生产对技术现代化的要求不断提高,机械原理学科也会继续迅速的得到发展。

参考文献

专利申请技术交底书篇三

出租人：(甲方)合同编号：

签订地点：

承租人：(乙方)签订时间：_____年_____月_____日

一、根据中华人民共和国，按照平等互利的原则，为明确甲乙双方的权利和义务，经双方协商一致，签订本合同。

二、甲方为租赁设备每台配备机手名，方负责机手的工资，方负责机手的食宿。

机手应服从乙方的管理，机手只负责正确操作与保养设备，不承担工地技术责任。乙方应尊重机手的劳动，保障机手的人身安全。连续工作时间超过10小时，乙方应向甲方提出增聘机手，并承担增加机手的工资。非正常长期加班，乙方应适当发放加班补助。机手如不服从乙方的管理乙方应及时与甲方联系。

三、租赁期限，租金支付方式

1、租赁期限：本合同设备租赁期自_____年_____月_____日至_____年_____月_____日止。若设备实际租期超过约定租期十五天以上的，应重新签定设备租赁合同。

2、租金支付方式：

(1)自本合同生效之日起，乙方应向甲方支付第一个月租金(大写)_____元、进(退)场运费(大写)_____元，总计(大写)_____元。

(2)承租期内，乙方应在每个承租月到期前提前5天向甲方预付下一个承租月的租金后方可继续使用。

3、承租期内若到期不能支付租金，乙方应及时办理欠款手续，并在10日内无条件付清应付款项。若乙方逾期超过10天仍不能支付，甲方有权停机等款，或终止合同撤回设备，乙方应承担设备装运回程费用及停机期间的租金。

4、设备撤离时乙方代表、机手应共同签署退场证明，若乙方未履行签字手续，退场时间即以机手和运输司机共同确认的退场时间为准。

5、非因设备故障造成的停机，乙方照常支付租金，合同中约定由甲方承担而乙方已经支付的费用从租金中扣除。

四、设备的所有权、安全责任

1、合同涉及设备的所有权属甲方，乙方仅有使用权。乙方不准将合同涉及的设备用于抵押、质押等损害甲方所有权的行为。若发生上述行为，乙方必须按设备购买价格一次性向甲方支付全部货款，并按设备购买价格承担日1%违约金。

2、在承租期内，未经甲方同意不得对设备进行改造或转租。乙方若未经甲方同意对承租的设备进行改造或转租，乙方必须按设备购买价格一次性向甲方支付全部货款，并按设备购买价格承担日1%违约金。

3、乙方应负责设备的安全，设备移交给甲方前发生失盗、人为的损坏，事故责任由乙方承担，乙方承担设备维修的所有费用或按设备的购买价格予以赔偿。

五、设备的交货、验收

1、租赁设备按双方确定的地点交货，乙方在接货地点对设备

进行检查验收，验收无误后乙方在上签字盖章，作为合同附件。

六、租赁设备的使用、维护保养和费用

1、在承租期内，乙方应正确、合理地(按约定施工地点及用途)使用设备，并合理安排机手工作，不得强迫机手超负荷或违反操作规程操作，否则由此产生的后果由乙方负责。

2、乙方承担设备燃油，甲方承担设备日常的保养用油。

注：租赁稳定土拌和机时，该机刀头和刀库由乙方承担。其他因工地材质问题的非正常损耗配件由乙方承担。

3、正常情况下设备出现故障，甲方应积极抢修，乙方予以配合，修理费用由甲方承担。

4、设备因管理及指挥不当或因超负荷工作造成的损坏，其修理费用(包括配件)由乙方承担，乙方并应照常支付故障期间的设备租金。

5、平均每月设备的维修保养时间累计为3天，超出后按月租金除以30乘以超出的天数扣除；当月租赁设备施工时间满27天，按一个月结算租金。

6、设备在安装、调试、使用过程中致使第三方受损时，甲乙双方承担各自应承担的责任。

七、设备的运输方式、地点、运费的结算

1、承租期不足三个月，租赁设备的进场、退场运费(含杂费)均由乙方承担；承租期超过三个月，甲方承担退场运费，乙方承担设备的进场运费。进场时甲方负责设备的装车，卸车及设备退场时乙方应提供装车条件指挥装车并承担费用。乙方

必须保证甲方的设备安全退场，如果在乙方的施工工地或者因为乙方的原因(包括但不限于乙方与第三方存在经济纠纷，第三方扣押设备的行为)造成甲方的设备不能顺利退场，乙方按照设备延迟退场时间，按照约定的租金标准，承担甲方的经济损失并支付设备总额日1%的违约金。

2、设备以(铁、汽)运至，乙方可以自提或委托甲方代办运输，运费(含杂费)由乙方承担。

八、违约责任，争议的解决方式

1、本合同经双方签字盖章后生效，任何一方不得单独变更或解除合同(经双方同意除外)，违约的一方须向对方支付合同总额的20%的违约金。

2、在履行合同的过程中发生的与本合同有关的一切争议，双方协商解决，协商不能达成一致时向徐州市甲方所属辖区人民法院起诉。

3、本合同壹式贰份，甲乙双方各执壹份。执行中的补充规定作为合同附件，与本合同具有同等法律效力，其它口头约定无效。

九、其它约定：

甲方：

地址：

电话：

法定代表人：

委托代理人：

开户行：

帐号：

邮政编码：

乙方：

地址：

电话：

法定代表人：

委托代理人：

邮政编码：

_____年_____月_____日

_____年_____月_____日

专利申请技术交底书篇四

为期30天的生产实习，我们去了xxx机床厂，在xxx机床厂实习当中，我们学到了许多课本上没有的知识，真的是受益匪浅。

(一) 实习目的

1：通过在xxx机床厂生产实习，深入生产第一线进行观察和调查研究，获取必要的感性知识和使自己全面地了解机正鑫机床厂的生产组织形式以及生产过程，了解和掌握本专业基

础的生产实际知识，巩固和加深已学过的理论知识，并为后续专业课的教学，课程设计，毕业设计打下坚实的基础。

2: 在实习期间，通过对典型零件机械加工工艺的分析，以及零件加工过程中所用的机床，夹具、量具等工艺装备，把理论知识和实践结合起来，让我们的考察，分析和解决问题的能力得到有效的提高。

3: 通过实习，广泛接触工人和听工人技术人员的专题报告，学习他们的好的增产经验，技术革新和成果，实践中的经验，学习他们在机械行中的无私奉献精神。

4: 通过参观xxx机床厂，掌握一台机床从毛坯到产品的整个生产过程，组织管理，设备选择和车间布置等方面的知识，扩大知识面，开阔了视野。

5: 通过记实习日记，写实习报告，锻炼与培养我们的观察，分析问题以及搜集和整理技术资料等方面的能力。

(二) 生产实习的要求

为了达到上述实习目的，生产实习的内容和要求有：

1: 机械零件的加工

根据实习工厂的产品，选定几种典型零件作为实习对象，通过对典型零件机械加工工艺的学习，掌握各类机器零件加工工艺的特点，了解工艺在工厂中所用的机床，刀具，夹具的工作原理和机构以及定位方式，在此基础上指定其中几个典型的零件进行重点的分析研究，要求如下：

(1)：阅读和查阅典型零件的零件图及其加工图，了解该零件在机床中的功用及工作条件，零件的结构特点及要求，分析此零件的加工工序、工艺。

(2): 大致了解毛坯的制造工艺过程, 找出铸(锻)件、型材的分型(模)面。

(4): 对主要零件加工工序、工艺做进一步的分析, 并做好工序卡片、工艺卡片。

2: 装配工艺

(1): 了解机械的装配组织形式和装配工艺方法和装配工艺所需要注意的精度、平行度、垂直度的要求。

(2): 了解个中装配方法中的优、缺点, 如何避免缺点; 及装配方法使用类型、要求。

(3): 了解典型装配工具在装配方法中的工作原理, 结构特点和使用方法。

3: 基本知识; 铣削加工的特点、应用范围。

(1) 所实习摇臂万能铣床的基本结构、加工范围。

(2) 摇臂万能铣床中铣刀的种类、结构、应用及安装。

(3) 摇臂万能铣床常用附件的工作原理、加工方法与应用。

(4) 摇臂万能铣床工件的安装及定位方式。

(5) 平面、沟槽导轨面的铣削方法, 尺寸以及一些重要精度的检验, 铣削用量的选择。

(三) 生产实习的时间安排

(1): 第一周了解车间及工件大体情况

(2): 第一周分析万能摇臂铣床六大件的加工工艺

(四) 生产实习的内容

3. 摇臂万能铣床在铣齿轮时需要装分度头，装刀时刀具与主轴锥面紧密结合，这样使不易变形；同时铣床的锥度有7：24不能自锁，而莫氏锥度能自锁。

5. 床鞍轴承上、下两半圆在镗床上安装好以后再进行加工；

10. 夹紧与孔的大小，接触面的面积大小，水平面是否水平有着密切的联系；

12. 升降台的导轨面有两种：水平导轨面、垂直导轨面；

13. 加工工件时需要考虑效率、成本、和精度，具体要求由工厂情况而定；

14. 在机床上加工工件时，必须用夹具装好夹牢工件。将工件装好，就是在机床上确定工件相对于刀具的正确位置，这一过程称为定位。将工件夹牢，就是对工件施加作用力，使之在已经定好的位置上将工件可靠地夹紧，这一过程称为夹紧。从定位到夹紧的全过程，称为装夹。

15. 工件的装夹方法有找正装夹法和夹具装夹法两种。找正(!)装夹方法是以工件的有关表面或专门划出的线痕作为找正依据，用划针或指示表进行找正，将工件正确定位，然后将工件夹用虎钳中，按侧边划出的加工线痕，用划针找正。

16. 工作夹紧概述

夹紧的目的是防止工件在切削力、重力、惯性力等的作用下发生位移或振动，以免破坏工件的定位。因此正确设计的夹紧机构应满足下列基本要求：

(1) 夹紧应不破坏工件的正确定位；

(2) 夹紧装置应有足够的刚性；

(3) 夹紧时不应破坏工件表面，不应使工件产生超过允许范围的变形；

(4) 能用较小的夹紧力获得所需的夹紧效果；

(5). 工艺性好，在保证生产率的前提下结构应简单，便于制造、维修和操作。手动夹紧机构应具有自锁性能。

17. 工件在夹具中定位的任务是：使同一工序中的一批工件都能在夹具中占据正确的位置。工件定位的实质就是要限制对加工有影响的自由度。

19. 在检验燕尾是否是55度，应于标准化进行接触磨(涂色法)；

20. 工作面是否水平需要水平仪来检测，将水平仪放在桥板上首尾相接，依次测量；

22. 在介绍测量工作台面平面度时，先建立一个假想平面，在上面放三个等高块，需要用平尺和可调量块，如图所示：

23. 发蓝处理：强制性的氧化措施

24. 升降台的砂轮越程槽加工时一定要在淬火之前，因为淬火之后工件不易加工；

25. 工作台的加工先加工工作台面，再以工作台面为粗基准加工导轨面；

26. 镗床夹具镗床夹具又称镗模，是一种精密夹具，主要用于加工箱体类零件上的孔或孔系。

27. 镗床夹具由主要部分组一个完整的镗床夹具，应该由夹具

体、定位装置、夹紧装置、带有引导元件的导向支架及套筒、镗杆等主要部分组成。

28. 工件在镗床夹具上常用的定位形式工件在镗床夹具上常用的定位形式有用圆柱孔、外圆柱面、平面□v形面及用圆柱销同v形导轨面、圆柱销同平面、垂直面的联合定位等。

29 . 钻床夹具的主要类型钻床夹具简称钻模，主要用于加工孔及螺纹。它主要由钻套、钻模板、定位及夹紧装置夹具体组成。

在短暂的实习过程中，实习中，我采用了看、问，亲自动手等方式，对在工作中人与人的关系做了进一步的了解，分析了人与人之间特点，方式。我深深地感觉到自己所学知识的肤浅和在实际运用中的专业知识的匮乏。一旦接触到实际，才发现自己知道的是多么少，这时才真正领悟到“学无止境”的含义。

专利申请技术交底书篇五

性别：男

政治面貌：党员

年龄：23

民族：汉族

籍贯：湖北武汉

电话□1560710xxxx

电子邮件：

所学专业课程：机械原理、机械设计、机械制图、机械制造基础、机械工程测试技术、机电一体化设计系统，轻工艺自动化系统□cad/cam技术，电路技术，单片机原理、数控技术、机电传动控制，液压与气压传动，还参加过cad实训，制图测绘，金工实习，电工实习，生产实习，并取得了较好的成绩。

20xx年考取华中科技大学机械学院机械设计及理论专业研究生，并获全额奖学金。

全国英语四级考试成绩82.5分，六级成绩437分，并通过全国英语口语考试；

具备听说读写基本技能,能运用简单的英语进行日常交际；

能阅读基本的'英文资料和书籍并翻译一些简单的专业英语文献。

能熟练操作windos2000□windowsxp等操作系统。熟悉各类计算机软件的使用与操作。

专业：通过对专业主干课程的学习，自己的专业基础更加扎实，逻辑思能力，判断能力也有所提高；通过生产实习和各种参观实习的亲身体验，已具备了一定的利用所学知识解决实际问题的能力。熟悉autocad□pro/e□solidworks等绘图软件，会进行简单的数控编程。

其他：擅长和人交际，沟通，大一的时候担任班上的团支书，到大三担任班上的副班长，在生活和学习等各方面帮助同学们解决了不少实际问题，受到了学院领导和同学的一致好评。

20xx-20xx学年度获“校二等奖学金”，并被评为“校三好学生”；

20xx-20xx学年度获“校一等奖学金”，并被评为“校三好学

生”；

20xx-20xx学年度获“校二等奖学金”，并被评为“校三好学生”；

20xx年被评为“院暑期社会实践先进个人”；

20xx年荣获江汉大学第二届数学竞赛一等奖；

20xx年被评为“校优秀毕业生”。

20xx年参加武汉晚报青年志愿者活动。

20xx年5月到武汉3604机床厂和武汉卷烟厂参观实习；

20xx年9月到广西柳州机械工程制造有限公司实习；并在上汽五菱公司参观，同月，到武汉可口可乐有限公司参观实习。

个性活泼开朗的我，性格随和，积极上进，有责任心。做事塌实，勇于钻研，有创新精神，喜欢挑战，团队意识强，兴趣广泛，平时喜欢打篮球，踢足球，下棋。