



Guia Rápida de Uso



Sobre a ASME

A American Society of Mechanical Engineers foi fundada em 1880 e atualmente possui mais de 127.000 membros de 151 países. Seu objetivo é promover a arte e a ciência da engenharia multidisciplinar, bem como as ciências associadas em todo o mundo.

O escopo temático do conteúdo ASME abrange, entre outras áreas:

- Projeto assistido por computador
- Caldeiras a pressão
- ▼ Corridas
- Construção
- Embalagem elétrica
- 🗶 Energia
- × Energia sustentável
- Avaliação não destrutiva
- Fontes de alimentação
- Gestão de tecnologia
- Industria aeroespacial
- × Industria de defensa
- Engenharia marítima e ártica

- Engenharia biomecánica
- ▼ Engenharia de fluidos
- Engenharia de sistemas
- Engenharia nuclear
- ▼ Fabricação
- × Mecânica aplicada
- Motores de combustão interna
- × Nanotecnologia
- Robótica e mecatrônica
- Sistemas automotivos
- Sistemas dinâmicos
- Transferência de calor
- Transportes
- 🗶 Tribologia



Página Principal de ASME Digital Collection

http://asmedigitalcollection.asme.org/



2. Criar ou acessar a conta pessoal

3. Busca simples e avançada

4. Redes sociais

5. Navegar pelo conteúdo: periódicos; anais de conferências; coleções temáticas; informação sobre a plataforma; empregos acadêmicos; ajuda

6. Capas mais recentes

7. Informação sobre ASME Digital Collection

8. Conteúdo mais recente

9. Podcast mais recente

10. Coleções temáticas







Navegar por Periódicos

1. Capas e links para cada períodico

2. Avisos

3. Lista com breve descrição de cada periódico e links para: página principal do periódico, tabela de conteúdos da última edição e lista de todas as edições





Página principal de um Periódico

1. Menu: últim edição; todas as edições; artigos aceitos; artigos publicados primero na versão oline; podcast

2. Segundo menu de navegação: ativar alertas de e-mail; tabela de contúdos da última edição; artigos aceitos; navegar por todas as edições

- 3. Podcast mais recente
- 4. Artigos mais recentes e mais lidos





Buscas

1. Busca simples. Na página principal insira um termo de busca ou palavras chaves. Pode utilizar operadores booleanos para ser mais preciso. Clique no botão "Search" para executar a busca.

2. Link para busca avançada. Clique para ser direcionado a ela.



Busca Avançada

1. Por palavra chave, com opção de limitar resultados por: autor, data, publicação

2. Por autor, com opção de limitar resultados por: data e publicação

 Buscar periódico ou documento específico por: título, DOI ou número de documento
Localizar um artigo por citação: periódico, ano, volume, primera página

5. Buscar anais de conferências por nome de edição

6. Buscar figuras por palavras chave

KEYWORD SEARCH	
Enter Search Term	SEARCH
SEARCH FOR: Any BAll Exact Phrase	
LIMIT RESULTS TO:	
AUTHOR SEARCH 2	
Author Search	SEARCH
LIMIT RESULTS TO:	
FIND SPECIFIC JOURNAL ARTICLE OR PROCEEDINGS PAPER BY:	
TITLE Title	SEARCH
	SEARCH
PAPER Paper Number	SEARCH
NUMBER	
FIND JOURNAL ARTICLE BY CITATION	
	SEARCH
Vol 191 Pg	DEARCH
PROCEEDINGS SEARCH:	
VOLUME NAME: Conference Volume Name	SEARCH
FIGURE SEARCH:	
Enter Search Term	SEARCH
SEARCH TERM(S): Any O All O Exact Phrase	



	Lista de Resultados	
ASME 🔛	DIGITAL COLLECTION Q Search ASME Digital Collection SEARCH	ADVANCED SEARCH
HE AMERICAN SOCIETY OF ME	CHANICAL ENGINEERS	🛝 f 🗾 in
Home Journals Conf	erence Proceedings eBooks Tonic Collections Library Service Center Faculty Positions Help	
arch Results for		
urg [*] AND robo	T^	
iarrow 2	Showing 1 – 20 of 660	
	SORT: Best Match Most Recent VIEW: Basic Expanded	
Content Type		
Journals (394)	research-article July 14, 2016	DF
Proceedings (266)	Design of a Multi-Arms Surgical Robotic System for Optimized Manipulability	
_ .	Accepted Manuscript	
Topics	Zhi Li; Dejan Milutinović; Jacob Rosen	
Design (198)	J. Mechanisms Robotics. 2016;	
Surgery (161)	JMR-15-1292 doi: 10.1115/1.4034143	
Robots (113)		
Robotics (84)	research-article May 20, 2016	
Force (70)	KINEMATIC DESIGN OF A NOVEL 2-DOF PLANAR RCM MECHANISM FOR MINIMALLY INVASIVE	
Stress (58)	SURGICAL ROBOT	
Kinematics (50)	Accepted Manuscript	
Manipulators (48)	Kang Kong: Jianmin Li: Huaifeng Zhang: Jinhua Li: Shuxin Wang	
Motion (48)	J. Med. Devices, 2016:	
Biological tissues (44)	MED-15-1289	
	doi: 10.1115/1.4033668	
Filters		
Public Access (20)	Special Section Technical Briefs May 12, 2016	DF
Accepted Manuscript (3)	A Resectoscope for Robot-Assisted Transurethral Surgery 1	
Includes Supplemental	Nima Sarli; Giuseppe Del Giudice; Duke S. Herrell; Nabil Simaan	
Materials (1)	J. Med. Devices. 2016; 10(2):020911-020911-2. MED-16-1083	
	doi: 10.1115/1.4033153	
Specify Date Range		
From:	research-article May 04, 2016	DF
mm/dd/yyyy	Estimating Tool–Tissue Forces Using a 3-Degree-of-Freedom Robotic Surgical Tool	_
To:	Baoliang Zhao; Carl A. Nelson	
mm/dd/yyyy	J. Mechanisms Robotics. 2016; 8(5):051015-051015-10.	
	JMR-15-1244	

- 1. Termo(s) de busca
- 2. Filtros por: tipo de publicação; temas; características especiais; período de tempo

3. Visualização de resultados: ordenar por relevância ou mais recente; visualização básica ou com detalhes

4. Lista de resultados, para cada um se inclue a seguinte informação: tipo de documento, data de publicação, título (ao clicar neste, nos redireciona ao texto completo HTML), autores, edição do artigo, DOI e link do texto completo (PDF)



Texto completo HTML



NEXT ARTICLE >



1. Dados do documento: título, autores e suas informações, periódico e data de publicação, DOI, histórico de publicação

2. Navegar pelo documento: corpo do artigo, referências, figuras, artigos que o citaram

3. Ferramentas: download do PDF; compartilhar nas redes sociais; ativar alertas de email; enviar por e-mail; download de citação (para gerenciadores de referências); download de todas as imagens em formato ppt.

4. Conteúdo relacionado: artigos de periódicos; anais de conferências; livros; coleções temáticas



Dúvidas ou comentários? Contate-nos: training@itmsgroup.net



