第一图书网, tushu007.com

<<机器人与控制技术>>

图书基本信息

书名：<<机器人与控制技术>>

13位ISBN编号：9787308007870

10位ISBN编号：7308007871

出版时间：1991-10

作者：诸静

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：http://www.tushu007.com

内容概要

本书着重从控制角度系统地论述机器人的基础技术及其控制理论。
主要内容有：机器人技术发展与展望；位形描述与空间变换；运动学求解与算法，摄动原理与雅克比阵；动力学原理与牛顿-欧拉、拉格朗日等建模方法；机器人基本结构与关节配置、检测、伺服、定位于示教等基础技术；机器人的位置、速度、力控制，控制器模型与多关节机械手控制；控制路径给定和机器人规划系统；机器人现代控制理论与计算机群控、仿真等辅助技术。
全书共八章，并附有适量例题、编程框图与习题。

本书适宜作为高校工业自动化、自动控制与机电一体化等专业高年级本科生和研究生的教材，也可作为从事机器人研究、控制系统设计、开发、应用的科技人员、大专院校师生的自学参考书籍。

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:http://www.tushu007.com