

<<机器人控制研究>>

图书基本信息

书名：<<机器人控制研究>>

13位ISBN编号：9787308048781

10位ISBN编号：7308048780

出版时间：2006-11

出版时间：浙江大学出版社

作者：丁学恭

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>

<<机器人控制研究>>

内容概要

《机器人控制研究》是作者多年来对机器人控制研究的一些思考及主要机器人控制研究领域的一些重要内容，按照自己设计的体系构成的一本著作。

《机器人控制研究》从机器人控制的基础概念入手，介绍机器人控制理论及基本问题，尤其从机器人基本控制方法到现代控制技术方面，涵盖了目前机器人控制理论研究上所形成的主要内容和控制方法，最后着重讨论和研究了目前机器人控制领域的一些主要研究成果和控制策略。

<<机器人控制研究>>

书籍目录

第1章 机器人控制概论 1.1 机器人概述 1.2 机器人研究概述 1.3 机器人控制问题第2章 机器人控制基础 2.1 机器人控制系统概述 2.2 机器人运动学问题 2.3 机器人动力学问题 2.4 机器人基本控制方法第3章 机器人现代控制技术 3.1 机器人变结构控制 3.2 机器人自适应控制 3.3 机器人鲁棒控制 3.4 机器人最优控制 3.5 机器人自学习控制第4章 机器人智能控制技术 4.1 机器人智能控制概述 4.2 机器人智能控制基础 4.3 机器人智能控制技术第5章 移动机器人控制技术 5.1 移动机器人概述 5.2 移动机器人运动控制技术 5.3 移动机器人路径规则 5.4 移动机器人控制策略第6章 机器人控制策略研究 6.1 机器人轨迹跟踪控制研究 6.2 机器人相关控制策略研究 6.3 柔性机器人控制研究参考文献

<<机器人控制研究>>

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>