

<<机器人机械设计>>

图书基本信息

书名：<<机器人机械设计>>

13位ISBN编号：9787505328266

10位ISBN编号：7505328263

出版时间：1995-11

出版时间：电子工业出版社

作者：龚振邦,王勤恣,陈振华,钱晋武

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>

<<机器人机械设计>>

内容概要

机器人是一种在计算机控制下具有某些拟任功能的自动机器。

机器人机械设计是机器人技术的一个重要方面。

机器人机械设计与机器人伺服控制密切相关。

本书围绕机器人机械设计的特点展开，内容包括：导论、机器人运动学设计和分析、机器人静力和动力分析、机器人位姿误差、机器人典型机械结构、机器人移动技术、步行机分析与设计、特殊表面移动机器人、关节伺服控制与关节传动的机电一体化设计、谐振、摩擦、空程、传动误差及其估算、关节伺服中的位置检测装置等。

本书可供机械类专业高年级本科生和研究生作教学用书，并可作为有关工程技术人员的参考书。

<<机器人机械设计>>

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>