

<<机器人操作>>

图书基本信息

书名：<<机器人操作>>

13位ISBN编号：9787535222992

10位ISBN编号：7535222994

出版时间：2002-1

出版时间：湖北科学技术出版社

作者：熊有伦

页数：315页

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>

<<机器人操作>>

内容概要

本书围绕机器人多指抓取和装配操作阐明机器人操作的理论基础和规划控制方法。
本书大致可分为三个部分。
包括了装配顺序规划，装配运动规划和量子的原型等内容。

<<机器人操作>>

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>