

<<机器人控制>>

图书基本信息

书名：<<机器人控制>>

13位ISBN编号：9787030100290

10位ISBN编号：7030100298

出版时间：2002-3

出版时间：科学出版社

作者：〔日〕大熊繁

页数：134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>

<<机器人控制>>

内容概要

本书试图从控制的角度，将机器人学科加以系统化。
如何方便地操作机器人，是构造机器人的基本观点。

<<机器人控制>>

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>