

<<机器人学导论>>

图书基本信息

书名：<<机器人学导论>>

13位ISBN编号：9787111159209

10位ISBN编号：7111159209

出版时间：2005-5

出版时间：机械工业

作者：约翰 J.克拉格

页数：398

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>

<<机器人学导论>>

内容概要

本书源于斯坦福大学1983年至1985年秋季学期的“机器人学导论”的讲义。

本书讲述机器人操作臂的理论和工程技术问题，这属于机器人学的子学科，是建立在几个传统学科基础之上的。

本书第1-8章介绍有关的机械工程和数学，第9-11章讨论控制理论和方法，第12-13章介绍计算机科学的内容。

另外，每章的末尾都配有大量的习题、编程练习以及MATLAB练习，书后还附有部分习题的答案，便于读者学习。

书籍目录

前言1. Introduction. 2. Spatial Transformations. 3. Forward Kinematics. 4. Inverse Kinematics. 5. Velocities, Static Forces, and Jacobians. 6. Dynamics. 7. Trajectory Planning. 8. Mechanical Design of Robots. 9. Linear Control. 10. Non-Linear Control. 11. Force Control. 12. Programming Languages and Systems. 13. Simulation and Off-Line Programming. A Trigonometric identitiesB The 24 angle-set conventionsC Some inverse-kinematic formulas Solutions to selected exercises索引

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>