

<<机器人技术>>

图书基本信息

书名：<<机器人技术>>

13位ISBN编号：9787111330691

10位ISBN编号：7111330692

出版时间：2011-2

出版时间：机械工业出版社

作者：张玫 等编著

页数：169

字数：268000

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>

<<机器人技术>>

内容概要

随着机器人技术的飞速发展，工业机器人已广泛应用于各个领域的工业现场。为了适应岗位的需求，机器人技术也应该在工程类学生中普及。

张玫编著的《机器人技术》共7章，包括绪论、机器人的机械结构、传感器在机器人上的应用、机器人驱动系统、机器人控制系统、机器人编程语言、机器人的应用。本书立足于机器人理论知识和实际应用技术的恰当结合，强调工程实际应用，以典型应用实例为主线，并将其贯穿于整个理论教学和实验教学的全过程，把理论与实践教学有机地结合起来，充分发掘学生的创造潜能，提高学生解决实际问题的综合能力。

《机器人技术》可作为应用型本科、高职高专机械工程类、自动化类专业及其他相关专业的教材，也可供工程技术人员自学，还可作为培训教材使用。

<<机器人技术>>

书籍目录

前言

第1章 绪论

- 1.1 机器人的产生与发展
- 1.2 机器人的定义
- 1.3 机器人的分类
- 1.4 机器人技术的主要内容

小结

思考题

第2章 机器人的机械结构

- 2.1 机器人的基本结构
- 2.2 机器人主要技术参数
- 2.3 工业机器人机械结构及应用
- 2.4 机器人的位姿问题

小结

思考题

第3章 传感器在机器人上的应用

- 3.1 机器人常用传感器简介
- 3.2 机器人传感器的要求与选择
- 3.3 常用机器人内部传感器
- 3.4 常用机器人外部传感器
- 3.5 多传感器信息融合

小结

思考题

第4章 机器人的驱动系统

- 4.1 机器人的驱动方式
- 4.2 液压驱动系统
- 4.3 气压驱动系统
- 4.4 电气驱动系统
- 4.5 新型驱动器

小结

思考题

第5章 机器人控制系统

- 5.1 控制系统概述
- 5.2 工业机器人控制的分类
- 5.3 工业机器人的位置控制
- 5.4 工业机器人的运动轨迹控制
- 5.5 智能控制技术

小结

思考题

第6章 机器人编程语言

- 6.1 机器人编程要求与语言类型
- 6.2 机器人语言系统结构和基本功能
- 6.3 常用机器人编程语言
- 6.4 机器人的离线编程

小结

<<机器人技术>>

思考题

第7章 机器人的应用

7.1 机器人应用概述

7.2 机器人的典型应用

7.3 机器人应用的发展趋势

小结

思考题

参考文献

<<机器人技术>>

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>