

<<平面五杆并联机器人运动学导论>>

图书基本信息

书名：<<平面五杆并联机器人运动学导论>>

13位ISBN编号：9787118048360

10位ISBN编号：7118048364

出版时间：2007-1

出版时间：国防工业出版社

作者：辛洪兵，余跃庆著

页数：113

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>

<<平面五杆并联机器人运动学导论>>

内容概要

《平面五杆并联机器人运动学导论》对平面五杆并联机构进行了结构分析，提出了平面五杆并联机器人运动系统方案设计，建立了平面五杆并联机器人的位姿正解、位姿逆解、连续轨迹逆解、运动空间分析、速度和加速度正解及逆解等数学模型，提出了构造并联机器人雅可比矩阵的新方法。

《平面五杆并联机器人运动学导论》可供机械自动化类专业或其他相关专业的师生或工程技术人员参考。

<<平面五杆并联机器人运动学导论>>

书籍目录

第1章 平面五杆并联机构的结构分析1.1 结构分析和拓扑描述1.2 自由度的计算1.3 可装配性条件1.4 可动性条件第2章 平面五杆并联机器人系统方案设计2.1 平面五杆并联机构的应用2.2 平面五杆并联机器人运动系统方案设计2.3 具有弹性铰链的平面五杆并联机器人第3章 平面五杆并联机器人的位姿正解3.1 位姿分析3.2 不同系统方案的位姿分析3.3 位姿正解分析第4章 平面五杆并联机器人位姿逆解4.1 位姿逆解4.2 位姿逆解分析程序4.3 连续转变逆解分析第5章 平面五杆并联机器人的工作空间分析5.1 工作空间分析建模5.2 工作空间分析框图5.3 工作空间分析第6章 平面五杆并联机器人的雅可比矩阵6.1 串联机器人的速度分析与雅可比矩阵6.2 并联机器人的雅可比矩阵6.3 平面五杆并联机器人雅可比矩阵第7章 平面五杆并联机器人的速度和加速度分析7.1 速度正解7.2 速度逆解7.3 加速度正解7.4 加速度逆解附录A 主动输入取值范围分析程序附录B 位姿正解分析程序附录C 位姿逆解分析程序附录D 运动轨迹逆解分析程序附录E 工作空间分析程序附录F 雅可比矩阵自动生成程序附录G 两自由度机器人雅可比矩阵生成程序附录H 并联机器人雅可比矩阵构造程序参考文献

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>