

<<工业机器人>>

图书基本信息

书名：<<工业机器人>>

13位ISBN编号：9787560936253

10位ISBN编号：7560936253

出版时间：2006-2

出版时间：湖北华中科技大学

作者：吴振彪，王正家主

页数：217

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>

<<工业机器人>>

内容概要

本书系统地介绍了工业机器人的基本原理、机械系统设计、传感技术、控制技术、轨迹规划与编程方法、工程应用实例等内容。

本书是一本理论与实用技术兼顾、机电并重的工业机器人入门教材，书中不仅介绍了有关的基础知识，还介绍了一些工业机器人的新知识和新技术内容。

本书可作为机电一体化、机械工程、自动化等专业的专科教材和相近专业的本科教材以及职业与成人高等教育的相应专业教学用书，也可作为有关工程技术人员的参考书。

<<工业机器人>>

书籍目录

第1章 概论 1.1 工业机器人定义及工作环境 1.2 工业机器人基本组成及技术参数 1.3 工业机器人的分类及应用 1.4 工业机器人的未来 习题第2章 工业机器人运动学 2.1 齐次坐标及对象物的描述 2.2 齐次变换及运算 2.3 工业机器人连杆参数及其齐次变换矩阵 2.4 工业机器人运动学方程 习题第3章 工业机器人静力计算及动力学分析 3.1 工业机器人速度雅可比与速度分析 3.2 工业机器人力雅可比与静力计算 3.3 工业机器人动力学分析 习题第4章 工业机器人机械系统设计 4.1 工业机器人总体设计 4.2 传动部件设计 4.3 臂部设计 4.4 手腕设计 4.5 手部设计 4.6 机身及行走机构设计 习题第5章 工业机器人的感觉 5.1 工业机器人的感觉系统 5.2 关节传感器 5.3 手部传感器 5.4 环境识别传感器 5.5 工业机器人传感器信息处理 习题第6章 工业机器人控制 6.1 工业机器人控制的特点及分类 6.2 工业机器人位置控制 6.3 工业机器人力控制 6.4 工业机器人位置/力控制 6.5 工业机器人的自主控制 习题第7章 工业机器人的轨迹规划及编程 7.1 工业机器人的轨迹规划 7.2 工业机器人的编程 习题第8章 工业机器人应用实例 8.1 轮式移动机器人与AGV 8.2 并联机器人与虚拟轴机床 8.3 球面SCARA机器人参考文献

<<工业机器人>>

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>