

<<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：9787121197833

10位ISBN编号：7121197839

出版时间：2013-3

出版时间：电子工业出版社

作者：Saeed B. Niku

译者：孙富春

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

本书系统介绍了机器人的基本组成和工作原理。

全书共分10章。

其中第1章介绍必要的基础知识，如机器人的发展历史、机器人的组成与特点、机器人语言及机器人应用等。

第2章和第3章分析机器人的运动学。

第4章分析机器人的动力学。

第5章讨论机器人在关节空间和直角坐标空间的路径和轨迹规划。

第6章介绍机器人的运动控制。

第7章介绍机器人的各种驱动装置，如液压和气动装置、直流伺服电机及步进电机等。

第8章讨论用于机器人的各种传感器。

第9章介绍机器人视觉系统。

第10章介绍用于机器人的模糊控制方法。

该书每章后面均给出设计项目，将理论与实际相结合，用以综合运用本章的内容，同时每章后面还附有参考文献和习题。

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>