

<<关节型机器人>>

图书基本信息

书名：<<关节型机器人>>

13位ISBN编号：9787502546014

10位ISBN编号：7502546014

出版时间：2003-8

出版时间：化学工业出版社

作者：殷际英/何广平编

页数：180

字数：289000

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>

## <<关节型机器人>>

### 内容概要

本书内容涉及与关节型机器人相关的各主要方面的技术理论，包括机器人运动、机器人动力学、机器人轨迹规划、机器人本体结构、机器人传感器、机器人控制技术和控制算法、机器人编程、并列举了一些典型关型机器人应用实例。

本书理论与实际密切结合，既有普及性和实用性，又具有相当深度，内容逻辑性强，还配有大量图表和实物照片，有助于学习和应用。

本书适于光机电一体化技术系统应用和开发人员使用，以及大专院校机械工程专业研究生、本科生相关专业课程的教材和学习参考书。

## &lt;&lt;关节型机器人&gt;&gt;

## 书籍目录

第1章 绪论 1.1 机器人技术的发展进程 1.2 机器人的分类 1.3 关节型机器人 1.4 一般工业机器人的基本组成与控制方式 1.5 一般工业机器人的技术指标 第2章 关节型机器人运动学 2.1 数学基础 2.2 关节型机器人的位姿分析 2.3 关节型机器人的速度分析——雅可比公式 第3章 关节型机器人动力学 3.1 拉格朗日方程 3.2 关节型机器人连杆系统拉格朗日方程 3.3 关节型机器人连杆系统动力学方程的简化 3.4 关节型机器人动态特性 3.5 机器人的稳态负荷 第4章 关节型机器人轨迹规划 4.1 机器人关节轨迹的插值计算 4.2 关节型机器人手部操作路径的轨迹规划 第5章 关节型机器人本体基本结构 5.1 概述 5.2 关节型机器人基本参数的结构 5.3 关节型机器人的臂杆平衡方法简介 第6章 关节型机器人控制系统 6.1 机器人传感器 6.2 机器人的驱动与运动控制系统 6.3 机器人控制理论及算法 第7章 关节型机器人编程 7.1 概述 7.2 机器人编程语言的类型 7.3 机器人语言系统结构和基本功能 7.4 常用的机器人编程语言 7.5 机器人的离线编程 第8章 关节型机器人应用举例 8.1 关节型机器人在工业领域中的应用 8.2 人形机器人概述 8.3 空间机器人概述参考文献

<<关节型机器人>>

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>