

<<机器人技术及其应用>>

图书基本信息

书名：<<机器人技术及其应用>>

13位ISBN编号：9787505353961

10位ISBN编号：7505353969

出版时间：2000-1

出版时间：电子工业出版社

作者：张福学

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>

<<机器人技术及其应用>>

内容概要

本书共3篇，计29章。

第1篇介绍机器人的集成方法，计7章，全面、系统地论述机器人系统；机械构件、运动学和建模；机器人机构中执行器的控制；变换和运动学；机器人系统的计算机设计；设计实例。

第2篇介绍机器人的自动机械设计，计8章，深入浅出地叙述自动机械设计基础；驱动的动力学分析，自动机械的运动学和控制；传送装置；进给和取向装置；功能系统和结构；机械手；非工业机器人。

第3篇介绍机器人的应用，计1

<<机器人技术及其应用>>

书籍目录

第一篇 机器人的集成方法

第一章 绪论

1.1 机器人的定义

1.2 机器人的发展史

1.3 机器人的分类

1.4 机器人的主要部件

<<机器人技术及其应用>>

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>