

<<液压6-DOF并联机器人操作手运>>

图书基本信息

书名：<<液压6-DOF并联机器人操作手运动和力控制的研究>>

13位ISBN编号：9787810287630

10位ISBN编号：781028763X

出版时间：2001-8-1

作者：王洪瑞

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>

<<液压6-DOF并联机器人操作手运>>

内容概要

《液压6-DOF并联机器人操作手运动和力控制的研究》在吸收了国内外先进理论和经验的基础上，以燕山大学研制的国内第一台液压并联机器人实验室样机为对象，对并联机器人的控制模型控制系统的组成和所采用的控制策略等一系列问题进行分析研究。

<<液压6-DOF并联机器人操作手运>>

书籍目录

- 第1章 绪论
- 第2章 并联机器人系统
- 第3章 并联机器人计算机控制系统硬件结构
- 第4章 基于LQ理论的机器人运动控制的研究
- 第5章 基于变结构理论的运动控制的研究
- 第6章 基于CMAC神经网络运动控制的研究
- 第7章 基于模糊自适应的运动控制的研究
- 第8章 力控制方法
- 参考文献
- 学术论文选集

<<液压6-DOF并联机器人操作手运>>

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>