机器人机构学



作者: 马香峰主编

出版社:北京:机械工业出版社

出版日期: 1991.09

总页数: 274

介绍:本书主要内容有导论,位姿几何基础,机器人位姿方程,工作空间,轨迹规划,静力和动力分析,机器人机构的误差分析等。

说明: 登录教客网 (https://www.jiaokey.com/book/detail/10257977.html) 查找全本阅读方式

机器人机构学 评论地址: https://www.jiaokey.com/book/detail/10257977.html 教客网提供千万本图书阅读地址。

https://www.jiaokey.com/book/detail/10257977.html

书名: 机器人机构学