机器人学



作者: 蔡自兴编著

出版社:北京:清华大学出版社

出版日期: 2000.09

总页数: 410

介绍:本书分别阐述机器人学的概况;机器人学的数学基础;机器人运动议程的表示与求解;机器人动力学方程、动态特性和静态特性;机器人的控制原理和控制方法;机器人规划问题;机器人的程序设计;机器人的应用;最后,分析机器人学的现状,并展望机器人学的未来。

说明: 登录教客网 (https://www.jiaokey.com/book/detail/10319530.html) 查找全本阅读方式

机器人学 评论地址: https://www.jiaokey.com/book/detail/10319530.html 教客网提供千万本图书阅读地址。

https://www.jiaokey.com/book/detail/10319530.html

书名: 机器人学