

多足步行机器人运动规划与控制



作者：陈学东，孙翊，贾文川著

出版社：武汉：华中科技大学出版社

出版日期：2006.06

总页数：385

介绍：本书针对多足步行机器人的机构特点，从多足步行机器人运动学基础、多足步行机器人步态生成方法、机器人运动控制与实验等方面介绍这类机器人运动规划与控制的基础理论和基本方法。

说明：登录教客网 (<https://www.jiaokey.com/book/detail/11698324.html>) 查找全本阅读方式

多足步行机器人运动规划与控制 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/11698324.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/11698324.html>

书名：多足步行机器人运动规划与控制