## 空间站多臂机器人运动控制研究



## 空间站多臂机器人 运动控制研究

Motion Control of Multi-arm Robot in Space Station

◎ 李 辉 蒋志宏 著

U 北京理工大学出版社 BELING INSTITUTE OF TECHNOLOGY PRESS

作者: 李辉, 蒋志宏著

出版社:北京:北京理工大学出版社

出版日期: 2019.03

总页数: 161

介绍:针对空间站多臂机器人代替航天员进行舱内外移动作业的应用需求,本书主要内容包括空间站多臂机器人机构设计、冗余自由度多臂协调运动分析与规划、空间复杂环境下基于视觉目标识别与定位和机器人移动作业控制方法等问题。作者大量分析和总结了空间站机器人领域内各类最新文献,并以作者的博士论文、以及国家自然基金、国家863计划、国家科技支撑计划等项目的研究成果为基础,提出了一种多臂空间站服务机器人,为实现机器人在空间大范围运动与作业提供了一种可能的解决方案。

说明: 登录教客网 (https://www.jiaokey.com/book/detail/14643683.html) 查找全本阅读方式

空间站多臂机器人运动控制研究 评论地址: https://www.jiaokey.com/book/detail/146 43683.html

教客网提供千万本图书阅读地址。

https://www.jiaokey.com/book/detail/14643683.html

书名: 空间站多臂机器人运动控制研究