

智能机电技术丛书 脊柱微创手术并联机器人设计方法



作者：荆学东著

出版社：上海：上海科学技术出版社

出版日期：2025. 06

总页数：116

介绍：本书聚焦当前研究热点“医疗机器人”领域的脊柱微创手术机器人设计研究。脊柱手术机器人的研究涉及医学、机械工程学科、控制科学与工程、计算机科学与技术、人工智能学科，是医工交叉融合的典范。目前在脊柱手术机器人设计研究中，对机器人机构运动学设计和机器人运动控制技术、方法的研究较多，对于零部件尺寸公差对运动链的影响的研究较少，本书在这方面做了尝试。全书内容主要包括脊柱微创手术并联机器人设计、基于D-H变换的脊柱微创手术并联机器人运动学、基于对偶四元数的脊柱微创手术并联机器人的运动学、脊柱微创手术并联机器人运动学仿真及工作空间分析、脊柱微创手术并联机器人的公差分配及优化设计等。著作同类研究成果较少，创新性、前沿性、指导性较强。本书主要读者对象包括从事医疗手术机器人研究的科研人员、博士研究生和硕士研究生等。

说明：登录教客网 (<https://www.jiaokey.com/book/detail/15649960.html>) 查找全本阅读方式

智能机电技术丛书 脊柱微创手术并联机器人设计方法 评论地址：

<https://www.jiaokey.com/book/detail/15649960.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/15649960.html>

书名：智能机电技术丛书 脊柱微创手术并联机器人设计方法