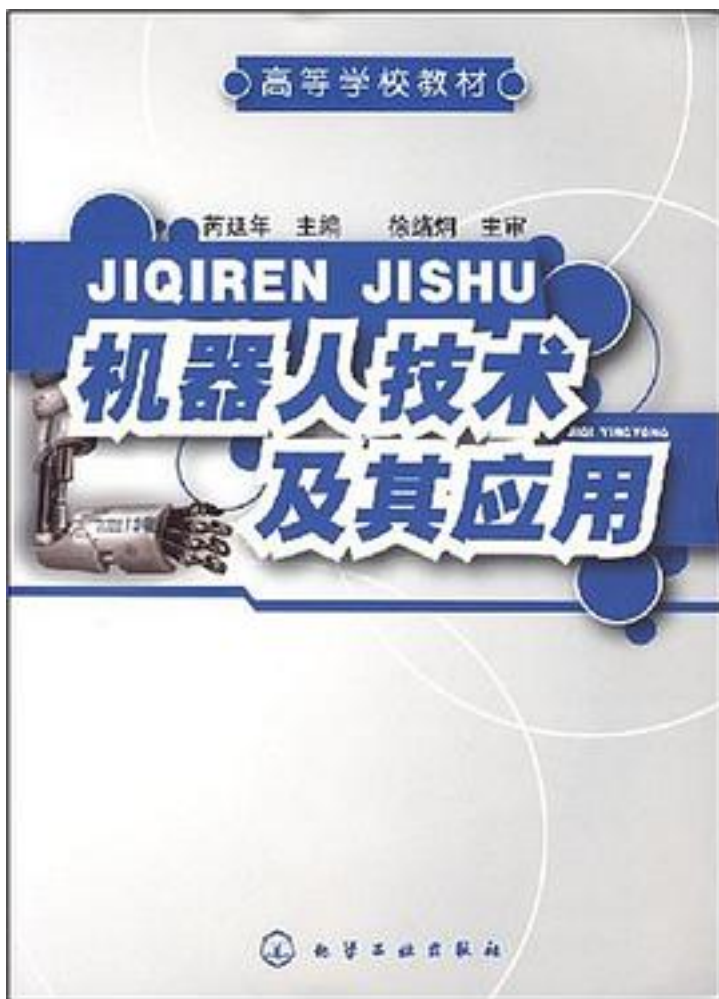


机器人技术及其应用



[机器人技术及其应用_下载链接1](#)

著者:张福学

出版者:电子工业出版社

出版时间:2000-1

装帧:

isbn:9787505353961

本书共3篇，计29章。第1篇介绍机器人的集成方法，计7章，全面、系统地论述机器人系统；机械构件、运动学和建模；机器人机构中执行器的控制；变换和运动学；机器人

系统的计算机设计；设计实例。第2篇介绍机器人的自动机械设计，计8章，深入浅出地叙述自动机械设计基础；驱动的动力学分析，自动机械的运动学和控制；传送装置；进给和取向装置；功能系统和结构；机械手；非工业机器人。第3篇介绍机器人的应用，计1

作者介绍:

目录: 第一篇 机器人的集成方法

第一章 绪论

1.1 机器人的定义

1.2 机器人的发展史

1.3 机器人的分类

1.4 机器人的主要部件

• • • • • [\(收起\)](#)

[机器人技术及其应用_下载链接1](#)

标签

评论

[机器人技术及其应用_下载链接1](#)

书评

[机器人技术及其应用_下载链接1](#)