

机器人操作



[机器人操作 下载链接1](#)

著者:熊有伦

出版者:湖北科学技术出版社

出版时间:2002-1

装帧:

isbn:9787535222992

《机器人操作》围绕机器人多指抓取和装配操作阐明机器人操作的理论基础和规划控制方法。《机器人操作》大致可分为三个部分。包括了装配顺序规划，装配运动规划和量子的原型等内容。

作者介绍:

目录:

[机器人操作 下载链接1](#)

标签

评论

[机器人操作](#) [下载链接1](#)

书评

[机器人操作](#) [下载链接1](#)