

隧道凿岩机器人



[隧道凿岩机器人_下载链接1](#)

著者:何清华

出版者:中南大学出版社

出版时间:2005-1

装帧:精装本

isbn:9787811050202

《隧道凿岩机器人》研究了隧道凿岩机器人的基本构成、基本工作原理及主要技术参数；建立了机械臂的运动学方程；研究了激光定位等车体定位方法；针对多关节多冗余度强耦合机械臂等。

作者介绍：

目录：

[隧道凿岩机器人 下载链接1](#)

标签

评论

[隧道凿岩机器人 下载链接1](#)

书评

[隧道凿岩机器人 下载链接1](#)