

多足步行机器人运动规划与控制



[多足步行机器人运动规划与控制_下载链接1](#)

著者:陈学东、孙翊、贾文川/国别：中国大陆

出版者:华中科技大学出版社

出版时间:2006-6

装帧:简装本

isbn:9787560937182

本书针对多足步行机器人的机构特点，从多足步行运动学基础、多足步行步态生成方法

、机器人运动控制与实现等方面介绍了这类机器人运动规划与控制的基础理论和基本方法。

本书的内容主要包括：多足步行机器人正运动学和逆运动学的解析求解方法；多足步行机器人动力学模型及脚力优化分配的计算方法；多足步行机器人静态稳定性的数学描述及计算方法；多足步行机器人基本步态的生成方法；多足步行机器人的空间测算定位方法、环境识别及分类方法、自适应导向控制方法；多足步行机器人仿生控制的基本原理与系统设计方法；多足步行机器人运动控制系统的设计实例及基本实验结果等。

智能机器人技术正在突飞猛进地发展，其理论研究也如星星之火，可以燎原。本书既可作为从事机器人技术研究和应用的科研人员的参考书，又可作为高等院校相关专业的研究生教材。

作者介绍:

目录:

[多足步行机器人运动规划与控制_下载链接1](#)

标签

Robotics

robot

评论

[多足步行机器人运动规划与控制_下载链接1](#)

书评

[多足步行机器人运动规划与控制 下载链接1](#)