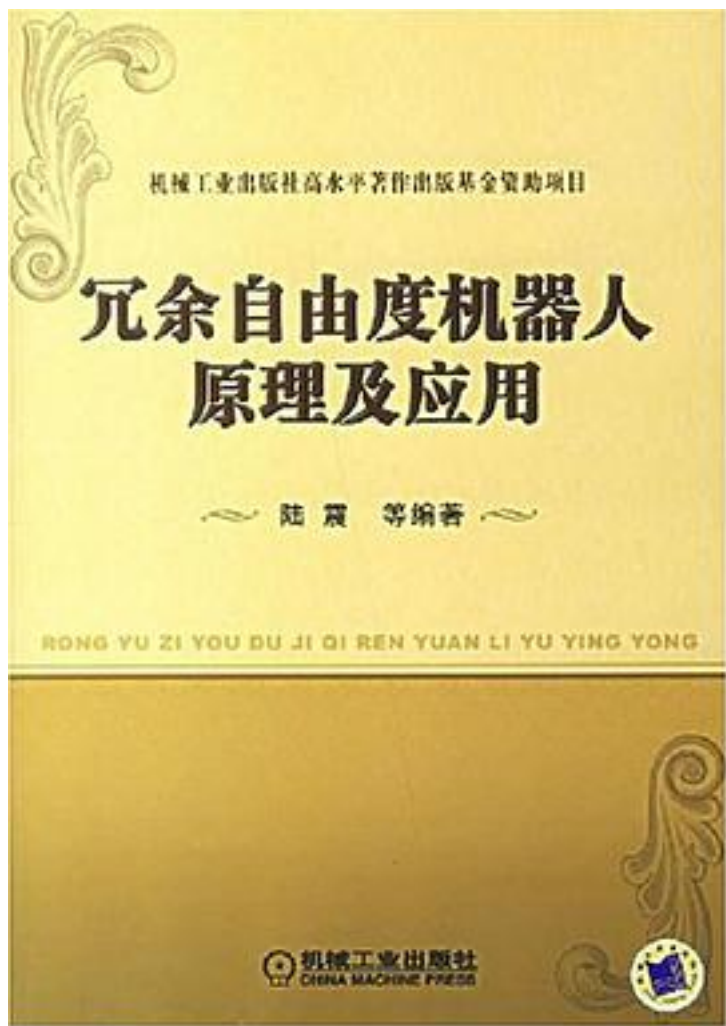


冗余自由度机器人原理及应用



[冗余自由度机器人原理及应用_下载链接1](#)

著者:陆震

出版者:机械工业出版社

出版时间:2007-1

装帧:简装本

isbn:9787111201519

本书全面介绍了冗余自由度机器人的理论基础和具体应用，书中内容是根据作者在冗余

自由度机器人领域研究成果及研究生培养和教学工作中的教案而撰写。全书共分11章，内容包括冗余自由度机器人的基础知识、构形、运动学和动力学、容错控制、柔性冗余自由度机器人、欠驱动冗余自由度机器人、空间机器人的冗余自由度问题等。

本书本着深入浅出的原则，着眼于用通俗的数学、力学、机构学和自控原理的语言，解释冗余自由度机器人的特殊理论问题。在编写时，突出机电结合、电为机用的特点，力求内容与国内外最新研究成果同步。

本书适合于作为机械电子工程、控制理论与方法、机械设计与理论专业的研究生的教材或自学读物，也可以供从事机器人设计和应用及机械制造自动化的工程技术人员参考。

作者介绍:

目录:

[冗余自由度机器人原理及应用_下载链接1](#)

标签

评论

[冗余自由度机器人原理及应用_下载链接1](#)

书评

[冗余自由度机器人原理及应用_下载链接1](#)