

平面五杆并联机器人运动学导论



[平面五杆并联机器人运动学导论_下载链接1](#)

著者:辛洪兵, 余跃庆著

出版者:国防工业出版社

出版时间:2007-1

装帧:简装本

isbn:9787118048360

本书对平面五杆并联机构进行了结构分析，提出了平面五杆并联机器人运动系统方案设计，建立了平面五杆并联机器人的位姿正解、位姿逆解、连续轨迹逆解、运动空间分析、速度和加速度正解及逆解等数学模型，提出了构造并联机器人雅可比矩阵的新方法。

本书可供机械自动化类专业或其他相关专业的师生或工程技术人员参考。

作者介绍:

目录:

[平面五杆并联机器人运动学导论_下载链接1](#)

标签

机器人

评论

[平面五杆并联机器人运动学导论_下载链接1](#)

书评

[平面五杆并联机器人运动学导论_下载链接1](#)