

仿人机器人



[仿人机器人 下载链接1](#)

著者:梶田秀司

出版者:清华大学出版社

出版时间:2007-3

装帧:

isbn:9787302144533

本书是国际上第一部系统介绍仿人机器人的专著。内容包括仿人机器人学的运动学、ZMP和动力学、双足步态规划、全身运动模式的生成和动力学仿真等，是对10多年来仿人机器人的研究成果的总结。本书图文并茂，深入浅出，内容丰富，对广大读者了解和掌握当今世界在仿人机器人上的最新发展和水平具有重要参考价值。

作者介绍:

目录:

[仿人机器人_下载链接1](#)

标签

机器人

仿人机器人

科学

AI

科学与技术

日本

技术

单片机

评论

2018-05

ZMP Jacobi 推倒部分都是蛮赞的！ 不得不佩服Japan的机器人水平。

[仿人机器人_下载链接1](#)

书评

在迷迷糊糊研究3D的过程中，处处碰壁，一直处于枯燥的调试参数中根本就不知道什么是ZMP，什么是雅可比，而这些方程和矩阵对研究机器人的稳定行走和位姿是最最基本，也是至关重要的。有时候我不得不佩服日本人在这方面作的研究，他们真的是走在了机器人研究的前沿。

[仿人机器人_下载链接1](#)