

机器人灵巧手



[机器人灵巧手_下载链接1](#)

著者:张玉茹

出版者:机械工业出版社

出版时间:2007-4

装帧:

isbn:9787111204978

本书是国家自然科学基金研究成果专著出版基金资助项目。

本书从理论和试验两方面讨论了机器人灵巧手的建模、规划与仿真问题。内容包括：灵巧手运动学、抓持力学、操作运动学、主从控制规划、示教再现规划、抓持仿真和灵巧手设计等。

本书是国内第一部详细论述机器人灵巧手理论与技术的专著。灵巧手是一个复杂的机电集成系统，其理论和应用存在差距，需要紧随技术发展而不断进步。基于这些特征，本书在写作上力求体现多样性、开放性和发展的学术观点。在介绍方法与实践的同时，通过列举参考文献让读者获得更广阔的视野。

本书可供广大从事机器人研究的大专院校师生和科研院所的科研人员参考。

作者介绍:

目录: 前言
致谢
纪念张启先院士
第1章 概论
第2章 灵巧手运动学
第3章 抓持力学
第4章 多指手的操作运动学
第5章 主从控制策略
第6章 示教再现策略
第7章 主从抓持仿真平台
第8章 灵巧手设计
第9章 未来展望
· · · · · (收起)

[机器人灵巧手_下载链接1](#)

标签

机器人

运动控制

技术

NotInCollection

评论

很不错的一本书，回头再看

[机器人灵巧手_下载链接1](#)

书评

[机器人灵巧手_下载链接1](#)