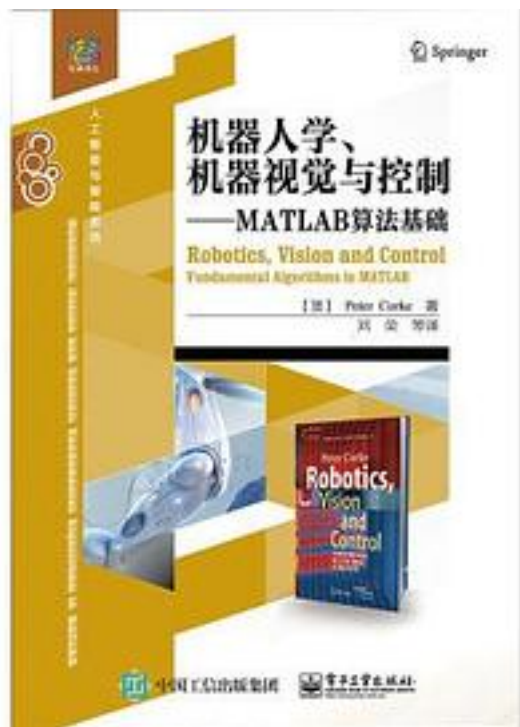


机器人学、机器视觉与控制



[机器人学、机器视觉与控制_下载链接1](#)

著者:[澳] Peter Corke（彼得 科克）

出版者:电子工业出版社

出版时间:2016-5-1

装帧:平装

isbn:9787121259906

作者介绍:

目录:

[机器人学、机器视觉与控制_下载链接1](#)

标签

机器人

图像视觉

经典教材

工程

Robot

数学

matlab

评论

个别翻译除外

机器人动力学运动学机器人视觉和matlab完美结合，摩拜Croke大佬

里面用的都是MATLAB机器人工具箱的命令，很实用，可以让学习不再枯燥，强烈推荐

全面，易懂，延伸阅读和matlab工具箱是加分点

在学习时可以使用matlab进行练习，非常棒！

[机器人学、机器视觉与控制_下载链接1_](#)

书评

33页四元数时，`>>q = Quaternion(rpy2tr (0.1,0.2,0.3))` 出错！`>> q = Quaternion(rpy2tr (0.1,0.2,0.3))` Error using Quaternion (line 122) bad argument to quaternion constructor！！！ 我直接输入四个数是没问题的！`>> q = Quaternion([1,...`

这本书写得很好，不管是排版，还是内容，英语写得也很流畅。当然他本身就是一个母语者。

在看了FutureLearn上面看了这个教授的相关课程之后，也在找来了这本书看来之后，我吃饱了撑的觉得应该找这个教授联系一下，问他要一个授权以便可以把另外一个网站上的视频内容发布到B站上...

[机器人学、机器视觉与控制_下载链接1_](#)