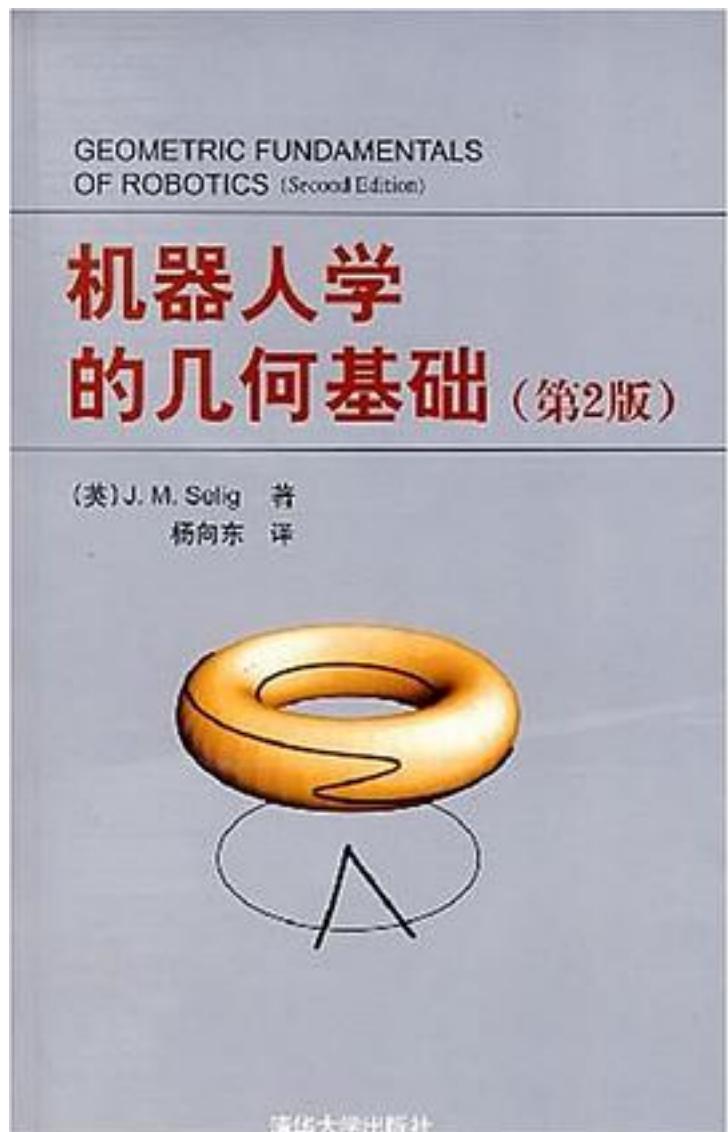


机器人学的几何基础



[机器人学的几何基础 下载链接1](#)

著者:斯利格

出版者:清华大学出版社

出版时间:2008-7-1

装帧:

isbn:9787302176633

《机器人学的几何基础(第2版)》是一部关于机器人学中有着重要应用的几何概念的精彩导论。第2版提供了对相关领域内容的深入讲解，并仍保持独特的风格：它的重点不是集中在运动学和机器人学的计算结果上，而是包含极其重要的最新材料，它们反映了这一领域的重要进展，并将机器人学与群论和几何学中的数学基础联系在一起。

主要特征：

首先对代数几何、微分几何以及李群和李代数的基础概念作了简短的综述；

用新的一章分析了克利福德代数与机器人运动学以及三维欧氏几何之间的联系；

使用机器人学中的实例介绍数学概念和方法；

利用新的方法解决机器人设计和控制中的重要问题；

应用刚体运动群的相交理论给出机器人运动学中熟知的枚举问题的解决方法；

在另一章新内容中，针对具有终端执行器约束的机器人拓展了动力学研究，从而推导出并联机器人的运动方程。

作者介绍：

目录：

[机器人学的几何基础 下载链接1](#)

标签

机器人

数学

几何

李代数

计算机科学

机器人学

代数几何

科学

评论

写得有点不尽如人意……

[机器人学的几何基础](#) [下载链接1](#)

书评

[机器人学的几何基础](#) [下载链接1](#)