

排爆机器人的研究与开发



[排爆机器人的研究与开发_下载链接1](#)

著者:

出版者:

出版时间:2010-1

装帧:

isbn:9787121101533

《排爆机器人的研究与开发》以作者所作博士后研究工作报告为背景,以排爆机器人机

械臂单关节遥控操作、联动遥控操作、机械手一次自动到位遥控操作3种工作模式为中心,进行了深入的研究与开发。在特殊约束条件下，解决了5自由度机器手逆运动学求解困难的问题。应用“双目立体视觉”技术，解决了爆炸物目标测距的问题。运用观测图像，实现了排爆机器人手爪柔性控制策略，保障了抓取爆炸物的安全，研制出了具有自主知识产权的排爆机器人。

作者介绍:

目录:

[排爆机器人的研究与开发_下载链接1](#)

标签

robot

评论

[排爆机器人的研究与开发_下载链接1](#)

书评

[排爆机器人的研究与开发_下载链接1](#)