

全方位移动机器人导论



[全方位移动机器人导论_下载链接1](#)

著者:

出版者:

出版时间:2010-5

装帧:

isbn:9787030275608

《全方位移动机器人导论》内容共14章，分为上下两篇：上篇介绍全方位移动机器人的

系统结构、运动学、动力学、运动控制和运动规划方法；下篇介绍全方位移动机械手的系统结构、运动学、动力学、协调运动规划和控制方法。

《全方位移动机器人导论》可供从事智能机器人、人工智能和智能控制研究、设计和应用的科技人员和高等院校相关专业师生参考。

作者介绍:

目录:

[全方位移动机器人导论_下载链接1](#)

标签

评论

内容很多 但是数学水平不够 还了解的不太详细 开拓关于机器人研究的视野 还不错

[全方位移动机器人导论_下载链接1](#)

书评

[全方位移动机器人导论_下载链接1](#)