

# 空间机器人运动控制方法



[空间机器人运动控制方法\\_下载链接1](#)

著者:

出版者:

出版时间:2010-12

装帧:

isbn:9787802188907

《空间机器人运动控制方法》是关于双臂自由飞行空间机器人广义雅可比矩阵的推导及运动控制方面的技术专著。第一章介绍了自由飞行空间机器人的概念及国内外空间机器人的研究现状，阐述了空间机器人运动控制及姿态控制研究。第二章至第九章主要论述了双臂自由飞行空间机器人的运动控制理论和方法，包括双臂n自由度空间机器人的广义雅可比矩阵的推导，基于再生核理论的双臂n自由度空间机器人的姿态控制的通用模型公式，基于受限最小干扰图的姿态控制算法，Dffsr在自由浮游状态下捕捉目标的路径规划算法，D

ffsr回收失效卫星的任务规划算法，基于再生核理论的多FFSR协调操作的动力学控制，利用前馈神经网络辨识空间机器人惯性参数的算法，以及利用Vega实现双臂空间机器人三维动画仿真系统。

《空间机器人运动控制方法》可供从事空间机器人、机器人学、机器人控制等研究领域的研究人员参考。

作者介绍:

目录:

[空间机器人运动控制方法 下载链接1](#)

标签

运动控制

robot

评论

[空间机器人运动控制方法 下载链接1](#)

书评

[空间机器人运动控制方法\\_下载链接1](#)