

<<机器人学导论>>

图书基本信息

书名：<<机器人学导论>>

13位ISBN编号：9787111186816

10位ISBN编号：7111186818

出版时间：2006-6

出版时间：机械工业出版社

作者：克来格

页数：321

译者：龔超

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

## <<机器人学导论>>

### 内容概要

本书系统讲解机器人学的理论知识，主要内容包括：机器人操作臂的几何性质，引起操作臂运动的力和力矩，与操作臂机械设计有关的问题和控制方法，机器人编程方法等。

本书曾作为美国斯坦福大学机器人学导论的教材，经过两次修订。

书中还包括大量分级的习题和编程作业，适合教学参考。

本书可作为高等院校相关专业的教材或参考书，也可供相关技术人员参考。

<<机器人学导论>>

作者简介

John J.Craig 斯坦福大学荣誉教授。

## 书籍目录

译者序前言第1章 绪论 1.1 背景 1.2 操作臂的机构与控制 1.3 符号 参考文献 习题 编程习题 MATLAB习题第2章 空间描述和变换 2.1 概述 2.2 描述：位置、姿态与坐标系 2.3 映射：从坐标系到坐标系的变换 2.4 算子：平移、旋转和变换 2.5 总结和说明 2.6 变换算法 2.7 变换方程 2.8 姿态的其他描述方法 2.9 自由矢量的变换 2.10 计算分析 参考文献 MATLAB习题1 MATLAB习题2第3章 操作臂运动学 3.1 概述 3.2 连杆描述 3.3 关于边杆连接的描述 3.4 对连杆附加坐标系的规定 3.5 操作臂运动学 3.6 驱动器空间、关节空间和笛卡儿空间 3.7 举例：两种典型机器人的运动学问题 3.8 坐标系的标准命名 3.9 工具的定位 3.10 计算问题 参考文献 习题 编程习题 MATLAB习题第4章 操作臂逆运动学 4.1 概述 4.2 可解性 4.3 当n

## <<机器人学导论>>

### 编辑推荐

Craig教授根据机器人学的特点，将理论和实际应用密切结合，按照刚体力学、分析力学、机构学和控制理论中的原理和定义对机器人运动学、动力学和控制中的原理进行了严谨的阐述，语言精练，内容深入浅出，例题简单易懂，体现出Craig教授在机器人学方面高深的造诣。

《机器人学导论》(原书第3版)是当今机器人学研究领域的经典之作。

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>