

机器人机构学



作者：马香峰主编

出版社：北京：机械工业出版社

出版日期：1991.09

总页数：274

介绍：本书主要内容有导论, 位姿几何基础, 机器人位姿方程, 工作空间, 轨迹规划, 静力和动力分析, 机器人机构的误差分析等。

说明：登录教客网 (<https://www.jiaokey.com/book/detail/10257977.html>) 查找全本阅读方式

机器人机构学 评论地址: <https://www.jiaokey.com/book/detail/10257977.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/10257977.html>

书名：机器人机构学