

机器人学



作者：蔡自兴编著

出版社：北京：清华大学出版社

出版日期：2000.09

总页数：410

介绍：本书分别阐述机器人学的概况；机器人学的数学基础；机器人运动议程的表示与求解；机器人动力学方程、动态特性和静态特性；机器人的控制原理和控制方法；机器人规划问题；机器人的程序设计；机器人的应用；最后，分析机器人学的现状，并展望机器人学的未来。

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/10319530.html>）查找全本阅读方式

机器人学 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/10319530.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/10319530.html>

书名：机器人学