

# 空间站多臂机器人运动控制研究



## 空间站多臂机器人 运动控制研究

Motion Control of Multi-arm  
Robot in Space Station

◎ 李 辉 蒋志宏 著

 北京理工大学出版社  
BEIJING INSTITUTE OF TECHNOLOGY PRESS

作者：李辉，蒋志宏著

出版社：北京：北京理工大学出版社

出版日期：2019.03

总页数：161

介绍：针对空间站多臂机器人代替航天员进行舱内外移动作业的应用需求，本书主要内容  
包括空间站多臂机器人机构设计、冗余自由度多臂协调运动分析与规划、空间复杂环境下  
基于视觉目标识别与定位和机器人移动作业控制方法等问题。作者大量分析和总结了空间  
站机器人领域内各类最新文献，并以作者的博士论文、以及国家自然科学基金、国家863计划、  
国家科技支撑计划等项目的研究成果为基础，提出了一种多臂空间站服务机器人，为实现  
机器人在空间大范围运动与作业提供了一种可能的解决方案。

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/14643683.html>）查找全本阅读方式

空间站多臂机器人运动控制研究 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/14643683.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/14643683.html>

书名：空间站多臂机器人运动控制研究