

基于MATLAB的机器人轨迹优化与仿真

作者：李辉著

出版社：北京：北京邮电大学出版社

出版日期：2019.10

总页数：123

介绍：基于MATLAB的机器人轨迹优化与仿真，轨迹规划的目的是生成运动控制系统的参考输入，

说明：登录教客网(<https://www.jiaokey.com/book/detail/14721397.html>)查找全本阅读方式

基于MATLAB的机器人轨迹优化与仿真评论地址<https://www.jiaokey.com/book/detail/14721397.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。