第一图书网, tushu007.com

<<机器人鲁棒控制基础>>

图书基本信息

书名：<<机器人鲁棒控制基础>>

13位ISBN编号：9787302037217

10位ISBN编号：7302037213

出版时间：1900-01-01

出版时间：清华大学出版社

作者：申铁龙著

页数：248

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

内容概要

本书内容包括：机器人静态位姿和动态过程的基础；机器人鲁棒控制问题的描述、基于耗散性的鲁棒跟踪、鲁棒干扰抑制以及具有自适应功能的鲁棒控制等设计方法；多关节机械臂、主从式机械手以及两足行走式机器人等鲁棒控制系统的设计实例。

第一图书网, tushu007.com

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