

Analyse et modélisation des robots manipulateurs

Type de contenu : Texte

Type de médiation : sans médiation

Titre(s) : Analyse et modélisation des robots manipulateurs / Dombre, Etienne

Autre(s) responsabilité(s) : Dombre, Étienne (Directeur de publication)

Editeur, producteur : Paris : Hermès science publications, 2001
(53-Mayenne; Impr. Floch)

Description matérielle : 281 p. : ill. ; 25 cm

Collection : IC2 Systèmes automatisés

ISBN : 2-7462-0300-6

Appartient à la collection : IC2. Série Systèmes automatisés 2001

Classification décimale Dewey : 629.892 23

Note sur les bibliographies et les index : Index
Bibliogr. en fin de chapitres

Résumé ou extrait : Sommaire : Constituants technologiques des robots manipulateurs. Modélisation des robots de type série. Modélisation des robots parallèles. Identification des paramètres des modèles. Analyse des performances des robots de type série. Simulation et programmation.

Sujet(s) : robotique
robot
modélisation
automatisation

Sujet - Nom commun : Robots industriels