

ROBÓTICA

3ª EDIÇÃO

JOHN J. CRAIG



ALWAYS LEARNING

PEARSON

Resumo de Robótica

Prefácio; Capítulo 1 - Introdução; Capítulo 2 - Descrições espaciais e transformações; Capítulo 3 - Cinemática dos manipuladores; Capítulo 4 - Cinemática inversa dos manipuladores; Capítulo 5 - Jacobianos: velocidades e forças estáticas; Capítulo 6 - Dinâmica dos manipuladores; Capítulo 7 - Geração de trajetórias; Capítulo 8 - Projeto do mecanismo dos manipuladores; Capítulo 9 - Controle linear dos manipuladores; Capítulo 10 - Controles não lineares dos manipuladores; Capítulo 11 - Controle de força dos manipuladores; Capítulo 12 - Linguagens e sistemas de programação de robôs; Capítulo 13 - Sistemas de programação off-line; Apêndice A - Identidades trigonométricas; Apêndice B - Convenções dos 24 conjuntos de ângulos; Apêndice C - Algumas fórmulas para a cinemática inversa; Soluções para exercícios selecionados; Índice remissivo.

[Acesse aqui a versão completa deste livro](#)