

# 机器人设计与仿真-基于 Adams 与 Matlab 的案例分 析与实现

✓ 已上架：定价 1998 元，可联系助教了解最新优惠详情

了解具体课程内容请联系助教



## 01 基础篇-01 课程简介及平面四杆机构

基础篇-01 课程简介及平面四杆机构(33 分钟)

## 02 基础篇-02 曲柄滑块机构

基础篇-02 曲柄滑块机构(33 分钟)

## 03 基础篇-03 牛头刨床机构

基础篇-03 牛头刨床机构(33 分钟)

## 04 基础篇-04 凸轮机构建模

基础篇-04 凸轮机构建模(44 分钟)

## 05 基础篇-05 凸轮机构设计

基础篇-05 凸轮机构设计(44 分钟)

## 06 基础篇-06 电机简介与建模

基础篇-06 电机简介与建模(31 分钟)

## 07 基础篇-07 滑轮组受力分析

基础篇-07 滑轮组受力分析(35 分钟)

## 08 基础篇-08 轴承寿命分析(1)

基础篇-08 轴承寿命分析(1)(30 分钟)

## 09 基础篇-09 轴承寿命分析(2)

基础篇-09 轴承寿命分析(2)(42 分钟)

## **10 基础篇-10 带传动设计与仿真**

基础篇-10 带传动设计与仿真(46 分钟)

## **11 基础篇-11 齿轮接触参数设置**

基础篇-11 齿轮接触参数设置(47 分钟)

## **12 基础篇-12Adams 柔性化建模**

基础篇-12Adams 柔性化建模(45 分钟)

## **13 基础篇-13 倒立摆系统的 Adams 和 Matlab 联合仿真(1)**

倒立摆系统的 Adams 和 Matlab 联合仿真(1)(39 分钟)

## **14 基础篇-14 倒立摆系统的 Adams 和 Matlab 联合仿真(2)**

倒立摆系统的 Adams 和 Matlab 联合仿真(2)(42 分钟)

## **15 基础篇-15Adams 实用命令-间隙计算、传感器、大变形构件等**

实用命令-间隙计算、传感器、大变形构件(48 分钟)

## **16 基础篇模型&源文件**

【资料】Adams 机器人专题-基础篇模型&源文件(zip, 252.7MB)

## **17 强化篇-16 机器人简介及姿态描述与变换**

强化篇-16 机器人简介及姿态描述与变换(37 分钟)

## **18 强化篇-17 串联机器人运动学分析**

强化篇-17 串联机器人运动学分析(30 分钟)

## **19 强化篇-18 串联机器人雅克比矩阵及奇异性**

强化篇-18 串联机器人雅克比矩阵及奇异性(28 分钟)

## **20 强化篇-19 串联机器人工作空间分析**

强化篇-19 串联机器人工作空间分析(32 分钟)

## **21 强化篇-20 串联机器人轨迹规划**

强化篇-20 串联机器人轨迹规划(34 分钟)

## **22 强化篇-21 串联机器人动力学分析**

强化篇-21 串联机器人动力学分析(30 分钟)

## **23 强化篇-22 并联机器人概述**

强化篇-22 并联机器人概述(34 分钟)

## **24 强化篇-23Delta 机器人运动学分析**

强化篇-23Delta 机器人运动学分析(36 分钟)

## **25 强化篇-24Delta 机器人奇异性与工作空间分析**

强化篇-24Delta 机器人奇异性与工作空间分析(32 分钟)

## **26 强化篇-25Delta 机器人轨迹规划**

强化篇-25Delta 机器人轨迹规划(34 分钟)

## **27 强化篇-26Delta 机器人动力学分析**

强化篇-26Delta 机器人动力学分析(37 分钟)

## **28 强化篇-27Stewart 平台分析**

Stewart 平台分析-01(2 分钟)

Stewart 平台分析-02(6 分钟)

Stewart 平台分析-03(6 分钟)

Stewart 平台分析-04(14 分钟)

Stewart 平台分析-05(9 分钟)

Stewart 平台分析-06(30 分钟)

Stewart 平台分析-07(12 分钟)

Stewart 平台分析-08(8 分钟)

Stewart 平台分析-09(2 分钟)

## **29 强化篇-28Stewart 平台性能分析**

Stewart 平台性能分析-01(2 分钟)

Stewart 平台性能分析-02(8 分钟)

Stewart 平台性能分析-03(11 分钟)

Stewart 平台性能分析-04(27 分钟)

Stewart 平台性能分析-05(9 分钟)

Stewart 平台性能分析-06(15 分钟)

Stewart 平台性能分析-07(2 分钟)

## **30 强化篇-29Stewart 平台结构优化**

Stewart 平台结构优化-01(2 分钟)

Stewart 平台结构优化-02(6 分钟)

Stewart 平台结构优化-03(7 分钟)

Stewart 平台结构优化-04(13 分钟)

Stewart 平台结构优化-05(40 分钟)

Stewart 平台结构优化-06(13 分钟)

Stewart 平台结构优化-07(1 分钟)

### **31 强化篇-30 特种机器人概述**

特种机器人概述-01(2 分钟)

特种机器人概述-02(3 分钟)

特种机器人概述-03(16 分钟)

特种机器人概述-04(8 分钟)

特种机器人概述-05(8 分钟)

特种机器人概述-06(5 分钟)

特种机器人概述-07(1 分钟)

### **32 强化篇-31 移动机器人运动学**

移动机器人运动学-02(4 分钟)

移动机器人运动学-03(8 分钟)

移动机器人运动学-04(7 分钟)

移动机器人运动学-05(6 分钟)

移动机器人运动学-06(3 分钟)

移动机器人运动学-07(3 分钟)

### **33 强化篇-32 移动机器人路径规划**

移动机器人路径规划-01(3 分钟)

移动机器人路径规划-02(10 分钟)

移动机器人路径规划-03(15 分钟)

移动机器人路径规划-04(21 分钟)

移动机器人路径规划-05(9 分钟)

移动机器人路径规划-06(9 分钟)

移动机器人路径规划-07(19 分钟)

移动机器人路径规划-08(3 分钟)

### **34 强化篇-33 机器人控制概述**

机器人控制概述-01(3 分钟)

机器人控制概述-02(4 分钟)

机器人控制概述-03(4 分钟)

机器人控制概述-04(9 分钟)

机器人控制概述-05(4 分钟)

机器人控制概述-06(29 分钟)

机器人控制概述-07(3 分钟)

机器人控制概述-08(3 分钟)

## **35 强化篇模型&源文件**

【资料】PPT(rar, 14.6MB)

【资料】源文件(rar, 108.3MB)

## **36 进阶篇-34 码垛机器人参数化处理及优化**

34.1(3 分钟)

34.2(4 分钟)

34.3(57 分钟)

34.4 & 34.5(7 分钟)

34.6(11 分钟)

34.7 & 34.8(31 分钟)

34.9(26 分钟)

34.10(3 分钟)

## **37 进阶篇-35 基于 PCA-PSO 的 DELTA 机器人结构优化**

35.1(2 分钟)

35.2(2 分钟)

35.3(6 分钟)

35.4(11 分钟)

35.6(18 分钟)

35.7(1 分钟)

35.8(4 分钟)

## **38 进阶篇-36 SCARA 机器人动力学参数识别**

36.1(10 分钟)

36.2(2 分钟)

36.3(4 分钟)

36.4(3 分钟)

36.5(3 分钟)

36.6(8 分钟)

36.7(46 分钟)

36.8(4 分钟)

36.9(18 分钟)

36.10(4 分钟)

## **39 进阶篇-36 SCARA 机器人动力学参数识别**

36.11(2 分钟)

## **40 进阶篇-37 焊接机器人刚柔耦合分析**

37.1(2 分钟)

37.2(2 分钟)

37.3(8 分钟)

37.4(35 分钟)

37.6\_7(17 分钟)

37.8(10 分钟)

37.9\_10(14 分钟)

## **41 进阶篇-38 基于 Adams 和 Simulink 四足机器人联合仿真**

38.1(4 分钟)

38.2(1 分钟)

38.3(8 分钟)

38.4(7 分钟)

38.5(12 分钟)

38.6(15 分钟)

38.7(37 分钟)

38.8(4 分钟)

38.9(111 分钟)

## **42 进阶篇 ppt & 源文件**

【资料】34 课程资料(zip, 12.4MB)

【资料】35 课程资料(rar, 1.8MB)

【资料】36 课资料(rar, 201.4MB)