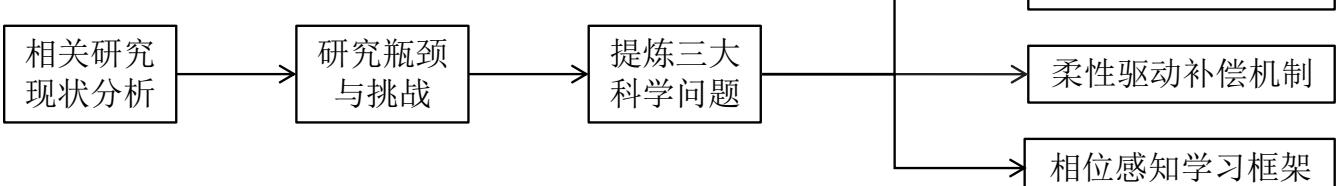
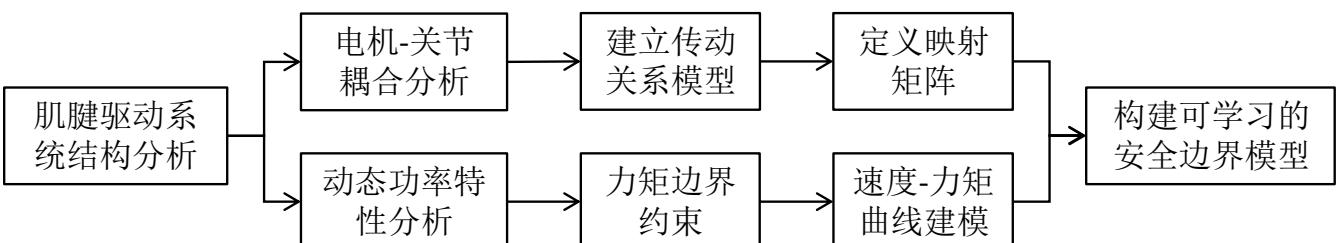


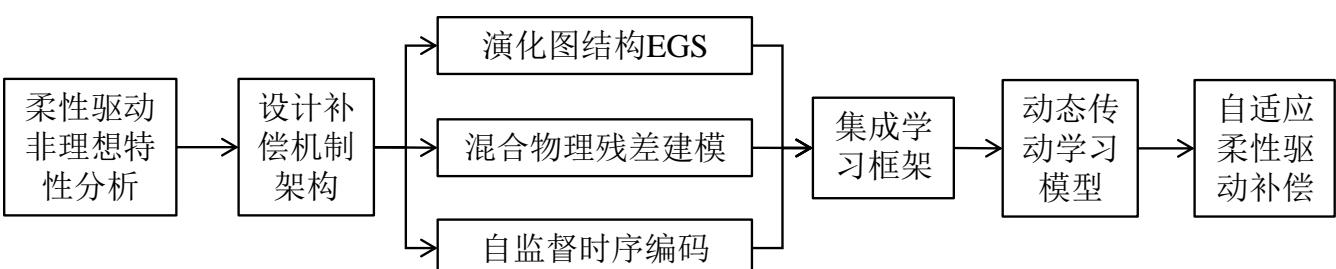
第一章 绪论



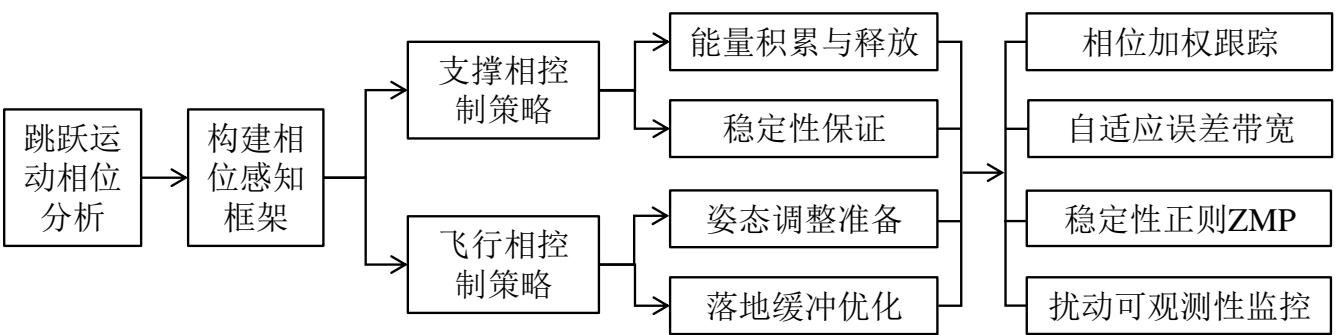
第二章 机械系统与传动建模



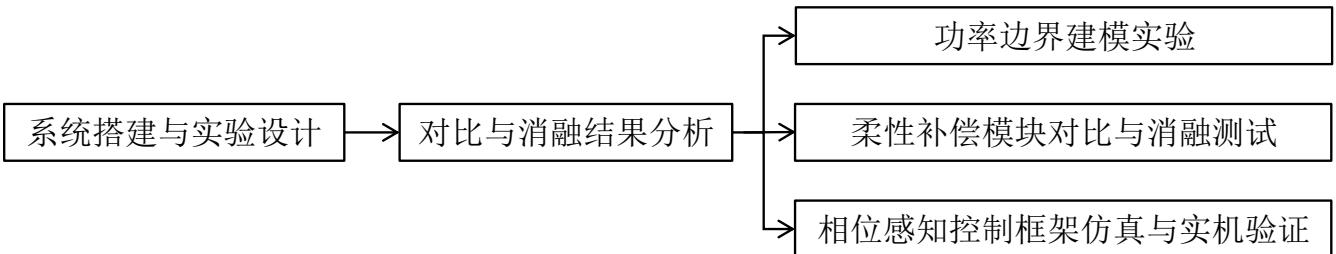
第三章 动态传动学习与柔性驱动补偿机制



第四章 相位感知智能跳跃控制框架



第五章 实验平台与综合验证



第六章 总结与展望

