

第 3 章作业

1. 什么是机器人的自由度？试举出1-2种实际应用的机器人，分析其自由度数。
2. 请说明机器人的主要结构形式？并说明各种结构的特点和优势。
3. 请说明陀螺仪的测量位姿原理，并论述陀螺仪中如何将位姿转换为电信号。
4. 激光雷达是怎样工作的？它有哪些特点？