

<<新版机器人技术手册>>

图书基本信息

书名：<<新版机器人技术手册>>

13位ISBN编号：9787030194657

10位ISBN编号：7030194659

出版时间：2007-9

出版时间：科学出版社

作者：日本机器人学会 编

页数：1141

字数：1866000

译者：宗光华

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

<<新版机器人技术手册>>

内容概要

本书为第二版，是由日本机器人学会组织编写的大型机器人专业工具书。

原著的初版至第二版时隔15年，在这段时间里科技发展突飞猛进，因此修订改版时增加了不少新的内容。

本书无论从篇幅还是从专家阵容来看，是一部难得的、具有高学术水平和实用价值的机器人技术大全。

全书共八篇四十三章，书后还附有附录。

本书内容涉及基础、元器件、机器人机构及控制、智能技术、系统技术、下一代机器人基础技术，以及机器人在制造业中的应用、机器人应用系统等，可以说囊括了机器人的全部技术内容，荟萃了世界（特别是日本）机器人技术的最新成果和前沿技术。

本书内容新颖、全面系统、资料翔实，可供机器人、机械工程、自动控制、信息技术、工厂自动化以及人工智能、传感技术等领域的科研人员、应用技术人员及高等院校的师生参考学习。

<<新版机器人技术手册>>

书籍目录

第一篇 基础 第1章 机器人概述 第2章 数学基础 第3章 力学基础 第4章 控制基础 第5章 计算机科学基础
第二篇 元件 第1章 传感器 第2章 驱动器 第3章 动力源 第4章 机构 第5章 材料
第三篇 机器人的机构与控制 第1章 概述 第2章 手臂机构和控制 第3章 手部机构和控制 第4章 移动机构
第四篇 智能技术 第1章 视觉信息识别 第2章 语音信息处理 第3章 触觉和力觉识别 第4章 传感器高级应用 第5章 规划
第6章 自主移动
第五篇 系统技术 第1章 机器人系统 第2章 机构的建模与标定 第3章 机器人控制器
第4章 机器人编程 第5章 机器人仿真 第6章 操纵型机器人 第7章 人机界面 第8章 机器人与通信系统
第9章 机器人系统设计论 第10章 分布系统 第11章 机器人的可靠性、安全性、可维护性以及与人共存性
第六篇 新一代机器人基础技术 第七篇 机器人在制造业中的应用 第八篇 机器人应用系统 索引

<<新版机器人技术手册>>

编辑推荐

《新版机器人技术手册》内容新颖、全面系统、资料翔实，可供机器人、机械工程、自动控制、信息技术、工厂自动化以及人工智能、传感技术等领域的科研人员、应用技术人员及高等院校的师生参考学习。

<<新版机器人技术手册>>

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>