

<<机器人感觉与多信息融合>>

图书基本信息

书名：<<机器人感觉与多信息融合>>

13位ISBN编号：9787111102489

10位ISBN编号：7111102487

出版时间：2002-6

出版时间：机械工业出版社

作者：罗志增

页数：151

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>

## <<机器人感觉与多信息融合>>

### 内容概要

《机器人感觉与多信息融合》是关于机器人各种感觉传感器及机器人多感觉信息融合方面的专著，内容包括触觉和滑觉传感器，人工皮肤触觉，接近觉传感器，力觉传感器等。

## <<机器人感觉与多信息融合>>

### 书籍目录

第一章 触觉和滑觉传感器第一节 触觉传感觉的一般要求第二节 触觉传感器开关第三节 压阻式阵列触觉传感器第四节 光学式触觉传感器第五节 其他类型的触觉传感器第六节 触觉图像及其处理第七节 机器人专用滑觉传感器小结第二章 人工皮肤触觉第一节 人工皮肤触觉的结构第二节 信号的检出与重构第三节 传感信号的特征提取的感觉输出第四节 滑觉信号的模糊处理第五节 实验结果小结第三章 接近觉传感器第一节 感应式接近觉传感器第二节 电容式接近觉传感器第三节 超声接近觉传感器第四节 光接近觉传感器第五节 红外反射光强法接近觉传感器举例第六节 接近觉、接触觉, 滑觉组合传感器第七节 组合传感器的信号处理第八节 由接近觉, 接触觉, 滑觉组成的三感觉机械手小结.....

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>