

<<现代仿生机器人设计>>

图书基本信息

书名：<<现代仿生机器人设计>>

13位ISBN编号：9787121057991

10位ISBN编号：7121057999

出版时间：2008-3

出版时间：电子工业出版社

作者：罗庆生 编,韩宝玲 编

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>

<<现代仿生机器人设计>>

内容概要

《现代仿生机器人设计》是关于仿生多足机器人基础理论、关键技术、设计流程和工程应用等学术专题的专著，是作者在吸收和借鉴国内外相关学术理念的基础上、结合作者多年的研究经验及工作成果编著而成，主要介绍了仿生六足机器人设计的新理念、探索的新思路、研发的新技术、实验的新方法和工作的新成果。

《现代仿生机器人设计》以“功能需求 方案设计 效能评估 信息反馈”为主线，共分为13章。主要内容包括：绪论、机器人学与仿生学、仿生机器人模拟对象观测实验、仿生六足机器人结构设计技术、仿生六足机器人运动学分析、仿生六足机器人动力学分析、仿生六足机器人轨迹规划技术、仿生六足机器人虚拟样机技术、仿生六足机器人运动控制技术、仿生六足机器人传感探测技术、仿生六足机器人能源管理技术、仿生六足机器人视觉系统技术以及总结与展望等，使读者通过阅读此书对仿生机器人的基础理论、关键技术、设计流程和实际应用能有系统的认识和全面的了解，为提高我国仿生机器人的研发水平奠定基础。

<<现代仿生机器人设计>>

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>