

<<智能机器人>>

图书基本信息

书名：<<智能机器人>>

13位ISBN编号：9787502550752

10位ISBN编号：7502550755

出版时间：2004-2

出版时间：化学工业出版社

作者：何广平

页数：201

字数：321000

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>

<<智能机器人>>

内容概要

智能机器人是一种能够代替人类在非结构化环境下从事危险、复杂劳动的自动化机器，是集机械学、力学、电子学、生物学、控制论、计算机、人工智能和系统工程等多学科知识于一身的高新技术综合体。

本书从智能机器人系统的功能出发，比较全面地介绍了智能机器人的基本原理和技术。

全书共分6章，分别叙述了智能机器人的发展历程和未来发展的趋势，智能机器人的驱动，机器人感觉与多信息融合，机器视觉，机器人的控制、运动规划以及智能机器人系统实例。

本书可作为高等学校机电一体化、机器人、自动化专业的本科生和研究生相关课程的教材，也可供从事机器人研究、开发和应用的科技、工程技术人员参考。

<<智能机器人>>

书籍目录

第一章 概论 1.1 智能机器人的产生与发展 1.2 智能机器人的体系结构 1.3 智能机器人的感知与多传感器信息融合 1.4 智能机器人的控制技术 1.5 智能机器人的发展趋势第二章 机器人的驱动技术 2.1 电气驱动 2.2 液压驱动器 2.3 气压驱动器 2.4 新型驱动器第三章 机器人感觉与多信息融合 3.1 智能机器人对传感器的要求 3.2 机器人感觉 3.3 多传感器信息融合第四章 机器视觉 4.1 视觉计算模型 4.2 机器视觉系统的组成 4.3 图像的生成和预处理 4.4 图像分割 4.5 模式识别 4.6 机器人的三维视觉 4.7 机器视觉系统的应用第五章 运动规划与控制技术 5.1 智能机器人运动规划和控制技术导论 5.2 智能控制理论基础 5.3 智能机器人的运动规划 5.4 智能机器人的控制技术第六章 智能机器人系统实例 6.1 室外智能移动机器人 6.2 双足步行智能机器人 6.3 球形机器人 6.4 仿鱼机器人参考文献

<<智能机器人>>

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>