第一图书网, tushu007.com

<<现代机器人学>>

图书基本信息

书名：<<现代机器人学>>

13位ISBN编号：9787810456029

10位ISBN编号：7810456024

出版时间：1999-7

出版时间：北京理工大学出版社

作者：郭巧

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

内容概要

现代机器人学内容十分繁杂。
本书围绕仿生系统的运动、感知与控制，主要阐述生物系统的运动机理以及仿生系统运动的实现方法。
全书共分十章。
首先，从生物系统的运动系入手，通过研究人体骨、肌和软件组织及其相应的力学性质来阐述生物体的运动机理；通过对生物运动学和动力学特性的分析建立生物体的运动模型；在讨论了生物体感觉系统模型以及生物体多源信息融合的基础上，给出了仿生系统感知信息融合的原理与方法以及仿生系统常用的感知器和致动器。
其次，着重讨论了现代机大人系统的神经控制、认知控制和自主控制的原理及其实现方法以及进化算法与人工生命问题。
最后，给出了各种仿生系统的实例。

本书可供生物工程、机器人学、自动控制等有关专业的科研人员和工程技术人员参考，也可供高学院相关专业教师、研究生和大学生作教学参考书。

第一图书网, tushu007.com

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