

<<多智能体模型与实验>>

图书基本信息

书名：<<多智能体模型与实验>>

13位ISBN编号：9787302070160

10位ISBN编号：7302070164

出版时间：2003-11-1

出版时间：清华大学出版社

作者：张世武,Jiming Liu,靳小龙,吴建兵

译者：靳小龙

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>

<<多智能体模型与实验>>

内容概要

本书重点介绍多智能体系统的模型研究和机器人模拟实验。

通过本书，能够了解在执行合作式任务时，机器人个体的自治与机器人群隐现的全局行为模式之间的关系，了解成功开发多智能体机器人系统的一些关键方法，理解多智能体系统工程的潜在计算模型与技术。

本书可作为各类高等学校计算机科学与技术专业及相关专业的研究生教材，也可供有关研究人员与工程师参考。

<<多智能体模型与实验>>

书籍目录

第1章 为什么需要多个机器人

1.1 多机器人的优点

1.2 经典问题

1.3 智能体与多智能体系统

1.4 多智能体机器人学

第2章 合作式机器人的控制

2.1 与合作有

<<多智能体模型与实验>>

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>