

<<多机器人系统>>

图书基本信息

书名：<<多机器人系统>>

13位ISBN编号：9787302100959

10位ISBN编号：7302100950

出版时间：2005-4

出版时间：清华大学

作者：谭民王硕曹志强

页数：307

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>

<<多机器人系统>>

内容概要

本书共分11章，第1章介绍多机器人系统研究的发展概况以及几种典型的多机器人系统；第2章主要介绍多机器人系统的特点、主要研究内容、设计方法及其密切相关的可借鉴的研究领域；第3章介绍多机器人系统体系结构；第4章介绍学习的有关理论和方法；第5章介绍几种多机器人避碰规划的方法；第6章介绍多机器人系统实现队形形成和队形控制的方法，以及实现目标搜索和目标围捕的方法；第7章介绍机器人间信息的共享和地图构建；第8，9章分别从仿真系统设计和多仿生机器鱼实验系统设计的角度论述如何实现多机器人系统；第10章通过船舶制造业中的一个工程应用实例，说明多机器人系统的实现；第11章介绍多机器人系统研究工作和实际应用中尚需解决的关键技术问题、基础理论问题及其发展趋势和应用展望。

本书主要供研究人员、工程技术人员开发多机器人系统理论与应用研究工作时参考，也可作为研究生在多机器人系统方面的课程参考读物。

<<多机器人系统>>

书籍目录

第1章 绪论 1.1 多机器人系统研究的发展 1.2 一引起典型的多机器人系统 1.3 小结第2章 多机器人系统中的基本问题 2.1 引言 2.2 多机器人系统研究的主要内容 2.3 多机器人系统的设计 2.4 相关的研究领域 2.5 小结第3章 多机器人系统体系结构 3.1 引言 3.2 机器人体系结构 3.3 面向多机器人系统的机器人体系结构第4章 多机器人系统中机器人的学习 4.1 引言 4.2 行为控制参数的学习 4.3 汇款单强式学习 4.4 学习分类器系统 4.5 小结第5章 多机器人避碰规划 5.1 引言 5.2 基于行为的避碰规划 5.3 交通规则法 5.4 基于协商和意愿强度的避碰规划 5.5 小结第6章 多机器人队形问题研究 6.1 引言 6.2 队形形成问题 6.3 队形控制问题 6.4 未知环境下多机器人队形控制的研究 6.5 动态环境下多移动机器人协作围捕 6.6 小结第7章 多机器人系统信息融合与环境构建 7.1 引言 7.2 信息融合 7.3 环境构建 7.4 多机器人协作与信息融合在地图构建中 7.5 环境探测策略 7.6 小结第8章 多机器人仿真系统 8.1 引言 8.2 TeamBots 8.3 Soccer Server 8.4 MissionLab 8.5 MultiSim 仿真系统 8.6 MultiSim 多机器人仿真系统 8.7 小结第9章 多仿生机器鱼系统 9.1 引言 9.2 系统体系结构 9.3 仿生机器鱼的设计 9.4 视觉子系统的设计与实现 9.5 仿生机器鱼运动控制与路径规划算法 9.6 多仿生机器鱼协调的行为设计及行为策略 9.7 系统的集成与实现 9.8 小结第10章 多机器人协调搬运、焊接系统 10.1 引言 10.2 用于对中对合拢的多机器人系统平台 10.3 用于环缝焊接的多机器人平台 10.4 环缝焊接中多机器人系统防轴窜控制 10.5 环缝焊接多机器人系统的载荷分配 10.6 模块化造船中多机器人控制系统的实现 10.7 小结第11章 多机器人系统的研究与应用展望参考文献

<<多机器人系统>>

编辑推荐

本书由绪论、机器人系统中的基本问题、多机器人系统体系结构、多机器人系统中机器人的学习、多机器人避碰规划、多机器人队形问题研究、多机器人系统信息融合与环境构建、多机器人仿真系统、多仿生机器鱼系统、多机器人协调搬运、焊接系统、多机器人系统的研究与应用展望、共11章组成，将基础理论、关键技术、实际应用紧密结合在一起，使读者对多机器人系统有比较全面的认识 and 了解，是研究和学习的重要参考。

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>