

<<自主移动机器人导论 (第2版) >>

图书基本信息

书名：<<自主移动机器人导论 (第2版) >>

13位ISBN编号：9787560545486

10位ISBN编号：7560545483

出版时间：2013-5

出版时间：西安交通大学出版社

作者：[美]R·西格沃特,[美]I·R·诺巴克什,[美]D·斯卡拉穆扎

译者：李人厚,宋青松

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>

<<自主移动机器人导论 (第2版)>>

内容概要

移动机器人的范围覆盖着从火星探索任务的遥控旅居者到巴黎超市的清洁机器人。

本书向学生和其他有兴趣的读者提供移动性基本原理的概述，其领域范围跨越机械、电机、传感器、感知和认知。

本书着重于移动性本身，对许允的移动机器人，其横穿现实世界环境行走和执行任务（包括运动、传感、定位和运动规划）的机理提出述评，综合了来自运动学、控制理论、信号分析、计算机视觉、信息论、人工智能和概率论这些领域的素材。

本书提出了移动机器人的技术和工艺，能使运动学在一系列交互模块中实现。

随着本书内容从低级向高级详细深入，各章介绍了移动性不同方面的问题。

它覆盖了移动机器人所有方面，包括软件和硬件设计方面考虑、相关的工艺技术和算法技巧。

本书新版已经在各个方面都作了修正和更新，在运动、定位、感知和规划与导航这些主题中补充了130多页的新资料。

同时，每章末还加上了习题。

我们把移动机器人所有方面合在一起成为一个整体，因此非常适合用作初学者的教材或工具书。

与本书有关的丰富教学资源可查阅以下网址：<http://www.mobilerobots.org>

作者简介

R. 西格沃特(Roland Siegwart)是瑞士洛桑联邦理工大学机器人和人工智能研究所产品设计中心主任，自主系统领域教授。

I.R. 诺巴克什(Illah R. Nourbakhsh)是卡内基梅隆大学计算机科学学院机器人学研究所创新实验室主任，机器人学教授。

D. 斯卡拉穆扎(Davide Scaramuzza)是瑞士洛桑联邦理工大学自主系统实验室高级研究员，讲师，欧洲sFly项目组长。

书籍目录

- 第1章 引言
- 第2章 运动
- 第3章 移动机器人运动学
- 第4章 感知
- 第5章 移动机器人的定位
- 第6章 规划和导航

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>