

UVMS系统控制技术



[UVMS系统控制技术_下载链接1](#)

著者:编者

出版者:哈尔滨工程大学

出版时间:2017-04-01

装帧:

isbn:9787566114129

魏延辉编著的《UVMS系统控制技术》介绍水下机器人-水下机械臂系统的数学建模、运动学和动力学分析方法、水下机器人稳定分析方法、运动控制方法、水下机器人和水下机械臂协调控制等知识，在充分分析和总结该领域最新的先进研究成果基础上，对无缆自主型水下机器人、有缆作业水下机器人、水下机械臂以及相互组合系统提供翔实分析过程和仿真实例，针对不同控制对象提供相应的控制模型和控制方法。

本书可作为从事水下航行器的研究和设计人员的参考书，也可作为相关专业本科生和研究生的教材。

作者介绍:

目录:

[UVMS系统控制技术_下载链接1](#)

标签

急求

不错的一本书

评论

[UVMS系统控制技术_下载链接1](#)

书评

[UVMS系统控制技术_下载链接1](#)