

移动机器人自主控制理论与技术



[移动机器人自主控制理论与技术_下载链接1](#)

著者:

出版者:

出版时间:2011-4

装帧:

isbn:9787030304551

《移动机器人自主控制理论与技术》内容简介：移动机器人技术在工业、农业、军事和

交通运输业中具有广泛的应用前景，是国家工业化与信息化进程中的关键技术和重要推动力。由于应用环境和任务的复杂性，提高移动机器人自主行为能力的自主控制理论与技术是当前机器人学研究的前沿和热点领域。《移动机器人自主控制理论与技术》内容结合作者多年来的研究成果，围绕移动机器人自主控制的若干核心问题展开论述。内容包括空中、地面与水下移动机器人自主控制的新理论、新技术及其应用概况，重点阐述了无人机自主控制、旋翼飞行机器人自主控制、多无人机协同控制、地面无人车辆自动驾驶的关键理论与技术，动力学约束下基于微分平坦的智能车辆轨迹规划、水下机器人仿生流场适应性控制、移动机器人SLAM技术，提高移动机器人自主行为能力的增强学习理论与方法等方面的内容。《移动机器人自主控制理论与技术》反映了作者在相关领域的最新研究工作，具有新颖性、前沿性、理论与应用密切结合的特点。

《移动机器人自主控制理论与技术》可作为高等学校与科研院所中从事机器人与智能控制、模式识别等专业领域的研究用书，也可作为自动化、计算机领域其他相关专业师生及科研人员的参考用书。

作者介绍:

目录:

[移动机器人自主控制理论与技术_下载链接1](#)

标签

机器人

控制

移动机器人

控制理论

计算机科学

robot

2011

评论

一般

太空泛，不过控制理论在机器人中的·应用·还是挺好的

[移动机器人自主控制理论与技术_下载链接1](#)

书评

1控制架构：决策系统：1任务，任务监控（反馈）
程序执行（常见程序。过程控制，及执行器） 认知系统：（传感器）
任务管理包括：信息交换，目标，知识系统。路径优化，诊断系统）
上述使系统搭建的框架 2 系统建模： 1) 状态集合（SATAE） -s 2
外部威胁集合（即关联集合...

[移动机器人自主控制理论与技术_下载链接1](#)