第一图书网, tushu007.com

<<水下机器人>>

图书基本信息

书名：<<水下机器人>>

13位ISBN编号：9787538127126

10位ISBN编号：7538127127

出版时间：2000-11

出版时间：辽宁科技出版社

作者：蒋新松

页数：464

字数：304000

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

第一图书网, tushu007.com

内容概要

本书是比较系统阐述水下机器人技术的一本专著，全书共两编十九章，包括水下机器人结构、能源与动力、密封技术、材料及液压系统、有缆水下机器人及无缆水下机器人控制、运动学、水动力特性、数学模型、导航系统、传感器等部分中的技术理论与工作实践。

本书可供研究、设计、建造与使用水下机器人的科技人员阅读，亦可供从事海洋工程、液压传动、自动控制等有关专业的工程技术人员和高校师生参考。

作者简介

蒋新松，男，自动化专家。
1931年8月出生。
1956年毕业于上海交通大学。
历任中国科学院自动化研究所实习研究员、沈阳自动化所研究员、所学术委员会主任、研究室主任、副所长、所长，国家高技术研究开发计划（863）自动化领域首席科学家至今。
现任中国科学院沈阳自动化所研究员，学术委员会主任。
中国工程院院士。
他是我国机器人事业的开拓者，在多种机器人的研究、开发、工程应用及产业化方面作出了开创性的贡献；创建国家机器人技术研究开发工程中心和中科院机器人学开放实验室，为我国机器人学研究及机器人技术工程化建立了基地；参加“863”计划的制订，自1987年初担任自动化领域首席科学家至今，在组织实施高技术跟踪中取得了显著成绩，由他主持完成的鞍钢冷轧厂1200轧机准停控制、系统复合张力系统，自适应厚度控制系统，1978年获全国科学大会成果奖，中国科学院重大成果奖；我国第一台计算机控制的示教再现机器人SXJ-1号，1981年获中国科学院科技进步二等奖；海人一号水下机器人样机，1987年获中国科学院科技进步二等奖；中型水下机器人RECON-IV（300米水深、有缆），1991年获中国科学院科技进步一等奖，1992年获国家科技进步二等奖。
发表论文几十篇，主编《机器人学导论》。

<<水下机器人>>

书籍目录

前言 序 作者简介 第一编 水下机器人结构　第一章 水下机器人的开发和分类　　第一节 水下机器人的开发和分类　　第二节 水下机器人的分类　　第三节 水下机器人的现状和展望　　第四节 水下机器人在海洋开发中的应用　第二章 水下机器人的结构　　第一节 水下机器人的系统结构　　第二节 水下机器人的总体布置　　第三节 水下机器人设计要点　　第四节 水下机器人各部分相对比重的分析与确定　　第五节 水下机器人重心与浮心计算　　第六节 最佳性能准则　第三章 水下机器人能源与动力　　第一节 水下机器人是推进功率的确定　　第二节 水下机器人动力源　　第三节 推进器　第四章 水下机器人的密封技术　　第一节 耐压结构的设计　　第二节 贯穿件和窗口盖的设计　　第三节 动密封　第五章 水下机器人常材料与防腐　　第一节 常用材料　　第二节 防腐蚀措施　　第三节 浮力材料　第六章 水下机器人液压系统　　第一节 液压系统的特点　　第二节 液压系统的组成　……　第七章 水下机器人的空间运动方程　第八章 水下机器人的底层控制第二编 水下机器人控制原理和方法　第一章 绪论　第二章 水下机器人控制技术概况　第三章 水下机器人运动学基础　第四章 水下机器人流体动力学基础　第五章 水下机器人推力器布置及推力计算　第六章 水下机器人的静力和电缆力　第七章 水下机器人的空间运动方程　第八章 水下机器人的底层控制　第九章 水下机器人的体系结构　第十章 ROV控制系统　第十一章 AUV控制系统 参考文献

第一图书网, tushu007.com

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