

<<智能机器人>>

图书基本信息

书名：<<智能机器人>>

13位ISBN编号：9787562327653

10位ISBN编号：7562327653

出版时间：2008-1

出版时间：华南理工大

作者：肖南峰

页数：193

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>

<<智能机器人>>

内容概要

本书介绍了智能机器人的体系结构、数学模型、驱动机构、控制方法、传感技术、信息融合、轨迹规划、实际应用等内容，本书注重理论与实践相结合，内容翔实、深入浅出，可读性强，是一本学本性和实用性都很强的教材。

本书可作为计算机、自动化、机械、电子等专业高年级本科生和硕士研究生学习“智能机器人”课程的教材，也可作为在机械制造、化工生产、核电维修、军事战斗，医疗手术、科学考察、办公事务、家庭服务、教育娱乐等行业从事智能机器人研究和开发的科学工作者和工程技术人员及高等院校师生的参考书。

<<智能机器人>>

作者简介

肖南峰（Xiao Nan Feng），男、汉族、江西省南昌市人、1962年11月生。
1982年7月毕业于华中工学院自动控制与计算机工程系，获工学学士学位；1989年1月毕业于东北工学院自动化系，获工学硕士学位；2001年6月毕业于日本横浜国立大学，获工学博士学位。
2001年9月至2002年9月在澳大利亚Deakin大学从事仿人机器人研究。
现为华南理工大学计算机科学与工程学院教授，博士生导师。

<<智能机器人>>

书籍目录

第1章 机器人概述 1.1 机器人的定义 1.2 机器人的发展历程 1.3 智能机器人的关键技术 习题 第2章 空间投影与射影几何学 2.1 透视变换与射影几何学 2.2 齐次坐标 2.3 用齐次坐标表现运动 2.4 射影变换 2.5 射影变换与图像的形成 2.6 射影几何学与复比 习题 第3章 立体视觉与三维重构 3.1 摄像机校正 3.2 立体视觉 3.3 从对象的移动来再现其外形 3.4 立体视觉系统应用 习题 第4章 图像处理与机器视觉 4.1 图像处理 4.2 机器视觉理论基础 4.3 机器视觉与视觉跟踪 4.4 图像形态学处理 习题 第5章 主动视觉与目标跟踪 5.1 主动视觉系统 5.2 目标跟踪算法 5.3 CAMShift跟踪算法 5.4 结合颜色、特征点和运动预测的跟踪方法 5.5 主动视觉系统控制 5.6 主动视觉试验 习题 第6章 智能机器人自主导航 6.1 智能机器人导航 6.2 局部导航 6.3 视觉导航技术 6.4 智能机器人运动学 6.5 导航系统设计 习题 第7章 智能机器人路径规划 7.1 路径规划概述 7.2 路径规划研究现状 7.3 人工势场法 7.4 栅格法 7.5 路径规划的未来发展 7.6 势场栅格法与动态路径规划 7.7 局部导航方法 习题 第8章 智能机器人设计与实现 8.1 智能机器人的特点 8.2 PC机与智能机器人 8.3 智能机器人的控制器 8.4 智能机器人的软件体系 习题 参考文献

<<智能机器人>>

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>