

水下机器人



作者：（苏）亚斯特列鲍夫（B. C. Я с т р е б о в）等著；关佶等译

出版社：北京：海洋出版社

出版日期：1984.12

总页数：401

介绍：本书是苏联“海洋开发技术丛书”的一种。书中阐述了利用信息计算系统和机器人进行世界海洋开发研究的任务，分析了海洋开发研究的方法，列举了建立自动化系统和水下机器人的例子，剖析了机器人活动的任务以及母船长时间保持在一点的动力定位系统，讨论了主从式水下机器人—机械手和带计算机的机器人—机械手的结构、算法及保障系统，最后指出了水下机器人的发展前景。本书可供研究、设计、建造与使用潜水器和水下机器人的科技人员阅读，也可供高等工科院校海洋工程、船舶工程、自动控制工程等有关专业的教师和学生参考。

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/10187787.html>）查找全本阅读方式

水下机器人 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/10187787.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/10187787.html>

书名：水下机器人