

移动机器人系统及其协调控制



作者：程磊著

出版社：武汉：华中科技大学出版社

出版日期：2014.03

总页数：142

介绍：本书研究内容分为移动机器人本体与移动机器人协调控制两部分。在第一部分，首先综合论述了移动机器人的感知与定位理论及技术；接着论述了移动机器人的运动控制理论及硬件驱动技术，分类描述了移动机器人协调控制的基础理论等，在第二部分，首先阐述了基于势场原理的移动机器人集群运动控制算法及其性能评价方法，并对未知环境下的移动机器人……

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/13532825.html>）查找全本阅读方式

移动机器人系统及其协调控制 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/13532825.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/13532825.html>

书名：移动机器人系统及其协调控制