

移动机器人导航与控制算法设计



作者：张元良

出版社：武汉：华中科技大学出版社

出版日期：2016.12

总页数：130

介绍：本书基于作者多年从事移动机器人导航和控制系统的研究成果，论述了基于民用单频GPS接收机数据特点所设计的GPS/航迹推算综合导航系统、基于改进的蚁群算法设计的移动机器人路径规划算法和基于模型算法控制方法与神经网络模型算法控制方法设计的轮式移动机器人路径跟踪控制系统。

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/14200374.html>）查找全本阅读方式

移动机器人导航与控制算法设计 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/14200374.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/14200374.html>

书名：移动机器人导航与控制算法设计