

<<机器人感觉与多信息融合>>

图书基本信息

书名：<<机器人感觉与多信息融合>>

13位ISBN编号：9787111102489

10位ISBN编号：7111102487

出版时间：2002-6

出版时间：机械工业出版社

作者：罗志增

页数：151

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>

<<机器人感觉与多信息融合>>

内容概要

《机器人感觉与多信息融合》是关于机器人各种感觉传感器及机器人多感觉信息融合方面的专著，内容包括触觉和滑觉传感器，人工皮肤触觉，接近觉传感器，力觉传感器等。

<<机器人感觉与多信息融合>>

书籍目录

第一章 触觉和滑觉传感器第一节 触觉传感觉的一般要求第二节 触觉传感器开关第三节 压阻式阵列触觉传感器第四节 光学式触觉传感器第五节 其他类型的触觉传感器第六节 触觉图像及其处理第七节 机器人专用滑觉传感器小结第二章 人工皮肤触觉第一节 人工皮肤触觉的结构第二节 信号的检出与重构第三节 传感信号的特征提取的感觉输出第四节 滑觉信号的模糊处理第五节 实验结果小结第三章 接近觉传感器第一节 感应式接近觉传感器第二节 电容式接近觉传感器第三节 超声接近觉传感器第四节 光接近觉传感器第五节 红外反射光强法接近觉传感器举例第六节 接近觉、接触觉，滑觉组合传感器第七节 组合传感器的信号处理第八节 由接近觉，接触觉，滑觉组成的三感觉机械手小结.....

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>