

<<基础机器人制作与编程>>

图书基本信息

书名：<<基础机器人制作与编程>>

13位ISBN编号：9787121040856

10位ISBN编号：7121040859

出版时间：2004-8

出版时间：电子工业

作者：秦志强

页数：145

字数：210000

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>

## <<基础机器人制作与编程>>

### 内容概要

本书是高等职业教育创新实践教材的第一本，也是工程对象教学法的配套系列教材。本书以两轮小型机器人作为工程对象，围绕机器人的组装和编程展开，将BASIC Stamp单片机控制模块和基础的编程技术和技巧融入到一系列典型的制作与编程任务中，通过先实践后归纳的教学方法，启迪学生掌握基础的单片机控制技术和编程技术，并激发学生的学习兴趣 and 热情，达到培养学生理论联系实践的分析问题和解决问题的能力。

本书可作为中等职业教育和高等职业教育的首门机器人课程，也可作为本科院校工程训练的教材，还可以作为广大信息技术爱好者的入门读物，甚至可以作为文科类学生了解科学与工程常识的配套教材。

## <<基础机器人制作与编程>>

### 书籍目录

第1讲 机器人大脑及编程软件的安装与使用 BASIC Stamp模块和教学板简介 任务1：获得软件 任务2：安装软件 任务3：硬件安装及系统测试 任务4：你的第一个程序 任务5：查询指令 任务6：介绍ASCII码 任务7：什么时候算是你做完试验第2讲 机器人的伺服电机 连续旋转伺服电机简介 任务1：将伺服电机连接到教学板 任务2：伺服电机调零 任务3：如何保存数值和计数 任务4：测试伺服电机第3讲 机器人的组装和测试 任务1：组装机器人 任务2：重新测试伺服电机 任务3：开始/复位指示电路和编程 任务4：用调试终端测试速度控制第4讲 机器人巡航 任务概述 任务1：基本巡航动作 任务2：基本巡航运动的调整 任务3：计算运动距离 任务4：匀变速运动 任务5：用子程序简化巡航运动程序 任务6：高级主题——在EEPROM中建立复杂运动第5讲 机器人触觉导航 触觉导航 任务1：安装并测试机器人的胡须 任务2：现场测试胡须 任务3：胡须导航 任务4：机器人迷路时的人工智能决策第6讲 机器人红外线导航 使用红外线发射和接收器件探测道路 任务1：搭建并测试红外发射和探测器电路 任务2：物体检测和红外干涉的实地测试 任务3：红外检测距离调整 任务4：探测和避开障碍物 任务5：提高红外导航程序性能 任务6：边沿探测器第7讲 机器人距离探测 任务1：测试扫描频率 任务2：机器人尾随控制 任务3：跟踪条纹带附录A 本书所使用机器人零配件清单

<<基础机器人制作与编程>>

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>