



Ekspert w Modelowaniu Dynamiki Robotów Wielonożnych

Indeks: **833800** Producent: **Springer** Kod producenta: **9789811529559**

Cena: 628.42 zł

Opis

Multi-body Dynamic Modeling of Multi-legged Robots (Cognitive Intelligence and Robotics)

Producent: Springer

Książka "Modelowanie Dynamiczne Wielocłonowych Robotów Wielonożnych (Inteligencja Poznawcza i Robotyka)" jest niezwykle cennym źródłem wiedzy na temat zaawansowanych technik modelowania dynamicznego robotów wielonożnych. Autorzy, Abhijit Mahapatra, Shibendu Shekhar Roy i Dilip Kumar Pratihar, przedstawiają kompleksowy przegląd zagadnień związanych z interakcją nóg robotów z nawierzchnią, stabilnością dynamiczną oraz zużyciem energii. Ta publikacja jest niezbędnym źródłem wiedzy dla studentów i profesjonalistów zainteresowanych wnikliwym zrozumieniem zagadnień z zakresu robotyki i sztucznej inteligencji.

Książka zawiera 236 stron, a jej treść skupia się na analizie matematycznych modeli robotów wielonożnych. Omawiane zagadnienia obejmują dynamiczne stabilności, zużycie energii oraz interakcje stóp robotów z różnego rodzaju nawierzchniami. Wszystko to w kontekście rozwijającej się dziedziny robotyki i technologii informatycznej.

Wydana w 2021 roku przez Springer, książka "Modelowanie Dynamiczne Wielocłonowych Robotów Wielonożnych (Inteligencja Poznawcza i Robotyka)" to cenny zasób wiedzy dla studentów i badaczy zajmujących się robotyką i sztuczną inteligencją. Autorzy przedstawiają w niej zaawansowane techniki modelowania dynamicznego, które mogą mieć kluczowe znaczenie w rozwoju nowoczesnych robotów i systemów automatyzacji.

- **temat:** Artificial intelligence, Automatic control engineering, COMPUTERS / Artificial Intelligence / General, Computers / Intelligence (AI) & Semantics, Computers/Artificial Intelligence - General, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Robotics, Technology & Engineering / Electrical, Technology & Engineering/Electrical, Technology & Engineering/Robotics, ANF: Computers and IT, Artificial Intelligence - General, Artificial intelligence, Automatic control engineering, COMPUTERS, COMPUTERS / Artificial Intelligence / General, Computer, Computer/General, Computers/Artificial Intelligence - General, Control, Robotics, Automation, Coupled Multi-Body Dynamics, Coupled Multi-Body Dynamics; Foot-Terrain Interaction; energy consumption; Dynamic Stability, Dynamic Stability, Electrical, Elektronik, Elektrotechnik, Nachrichtentechnik, Energy Consumption, Foot-Terrain Interaction, General, HC, HC/Informatik, EDV/Informatik, HC/Technik/Elektronik, Elektrotechnik, Nachrichtentechnik, Hardcover, Softcover, Hardcover, Softcover / Informatik, EDV/Informatik, Informatik, Informatik, EDV, Künstliche Intelligenz, Multi-Legged Robots, Multi-Legged Robots; Coupled Multi-Body Dynamics; Foot-Terrain Interaction; Energy Consumption; Dynamic Stability, Multi-Legged Robots; Coupled Multi-Body Dynamics; Foot-Terrain Interaction; Energy Consumption; Dynamic Stability, Non-Fiction, Regelungstechnik, Robotics, Robotics - Mathematical models, Scholarly, Scholarly/Undergraduate, TECHNOLOGY & ENGINEERING, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Electrical, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Robotics, Technik, Technology & Engineering/Electrical, Technology & Engineering/Robotics, Undergraduate, Verstehen, Künstliche Intelligenz, Regelungstechnik, HC/Informatik,

EDV//Informatik, HC/Technik/Elektronik, Elektrotechnik, Nachrichtentechnik, Hardcover, Softcover / Informatik, EDV//Informatik

- **wiażący:** paperback
- **język:** english, english, english
- **waga przedmiotu:** 454 grams
- **strony:** 236
- **słowo kluczowe tematu:** COMPUTER, Computer/General, Coupled Multi-Body Dynamics, Coupled Multi-Body Dynamics; Foot-Terrain Interaction; energy consumption; Dynamic Stability, Dynamic Stability, Energy Consumption, Foot-Terrain Interaction, Multi-Legged Robots, Multi-Legged Robots; Coupled Multi-Body Dynamics; Foot-Terrain Interaction; Energy Consumption; Dynamic Stability, Multi-Legged Robots; Coupled Multi-Body Dynamics; Foot-Terrain Interaction; Energy Consumption; Dynamic Stability, Non-Fiction, Singapore
- **kod unspsc:** 55101500
- **kod podmiotu:** COM004000, COM004000, COM004000, TEC037000, TEC007000, TEC007000, TEC037000, 1632, 1684, 1632, UYQ, TJFM, UYQ, TJFM
- **grupa docelowa:** Tertiary education
- **numer części:** 9789811529559
- **kolor:** White
- **waga opakowania przedmiotu:** 1 pounds
- **wydanie:** 1st ed. 2020
- **zewnętrznie przypisany identyfikator produktu:** 9811529558, 9789811529559, 09789811529559
- **producent:** Springer
- **tytuł serii:** Cognitive Intelligence and Robotics
- **autor:** Mahapatra, Abhijit, Roy, Shibendu Shekhar, Pratihari, Dilip Kumar
- **gatunek muzyczny:** Artificial intelligence, Automatic control engineering, COMPUTERS, Artificial Intelligence, General, TECHNOLOGY & ENGINEERING, Electrical, HC, Informatik, EDV, Informatik, HC, Technik, Elektronik, Elektrotechnik, Nachrichtentechnik, Artificial intelligence, Automatic control engineering
- **Data publikacji:** 2021-02-28T00:00:01Z
- **numer wydania:** 1
- **nazwa przedmiotu:** Multi-body Dynamic Modeling of Multi-legged Robots (Cognitive Intelligence and Robotics)
- **data premiery:** 2021-02-28T00:00:01Z
- **data uruchomienia strony produktu:** 2021-02-01T04:32:17.043Z

Parametry

Język	polski
Waga	454 gram
Liczba stron	236
Wydanie	1. ed. 2021
ISBN	9789811529559
Typ okładki	miękka