



Mechanika Ruchu Terenowego: Systemy Ruchu Bez Pedalowania

Indeks: **724947** Producent: **Springer** Kod producenta: **Illustrated**

Cena: **291.79 zł**

Opis

Mechanics of Terrestrial Locomotion: With a Focus on Non-pedal Motion Systems

Producent: Springer

Książka "Mechanika Lokomocji Terenowej: Z Fokusem na Systemy Ruchu Bez Pedalowania" jest niezwykle cennym źródłem wiedzy na temat mechaniki ruchu bez pedalowania. Autorzy, Klaus Zimmermann, Igor Zeidis i Carsten Behn, zgłębiają tajniki ruchu bez pedalowania w sposób wnikliwy i fascynujący. Dzięki tej książce czytelnik dowie się o analizie mechanicznej, programowaniu w MATLAB, wyścigach robotów (RoboCup), ruchu falistym, maszynach chodzących, pojazdach kołowych, sterowaniu adaptacyjnym oraz teorii sterowania. To niezwykle dzieło, które wszechstronnie omawia zagadnienia ruchu, mechaniki i symulacji.

Przenikliwe studium mechanicznych aspektów ruchu terenowego bez pedalowania kontynuuje długą tradycję naukową i techniczną. Książka ta porusza nie tylko aspekty techniczne i inżynierskie, ale także odwołuje się do zagadnień matematycznych i informatycznych związanych z ruchem niemechanicznym. Autorzy przedstawiają fascynujące spojrzenie na zagadnienia ruchu bez pedalowania, ukazując szeroką gamę zastosowań teorii sterowania i sztucznej inteligencji w kontekście budowy maszyn do specyficznych zadań ruchowych.

Ta książka, wydana przez renomowane wydawnictwo Springer, stanowi nieocenione źródło informacji dla specjalistów, badaczy i studentów zainteresowanych zagadnieniami ruchu, mechaniki i automatyzacji. Zawarte w niej treści pozostaną inspiracją do dalszych badań i eksploracji innowacyjnych koncepcji w dziedzinie mechaniki ruchu bez pedalowania. Przekonaj się, jak fascynujący może być świat ruchu niemechanicznego i odkryj tajemnice jego złożonej dynamiki.

- temat:** Dynamics & vibration, Automatic control engineering, Artificial intelligence, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Mechanical, TECHNOLOGY & ENGINEERING, Mechanical, SCIENCE / Mechanics / Dynamics, SCIENCE, Mechanics, Dynamics, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Electrical, Electrical, COMPUTERS / Artificial Intelligence / General, COMPUTERS, Artificial Intelligence, General, Multibody Systems and Mechanical Vibrations, Control, Robotics, Automation, HC/Technik/Maschinenbau, Fertigungstechnik, HC, Technik, Maschinenbau, Fertigungstechnik, HC/Technik/Elektronik, Elektrotechnik, Nachrichtentechnik, Elektronik, Elektrotechnik, Nachrichtentechnik, HC/Informatik, EDV/Informatik, Informatik, EDV, Informatik, Analytical mechanics;MATLAB;RoboCup;Undulatory locomotion;Walking machines;Wheeled locomotion;adaptive control;control;control theory;locomotion systems;mechanics;simulation, Engineering: Mechanics of solids, COMPUTERS / Artificial Intelligence / General, Computers/Artificial Intelligence - General, SCIENCE / Mechanics / Dynamics, Science/Mechanics - Dynamics, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Automation, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Electrical, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Engineering (General), TECHNOLOGY & ENGINEERING / Mechanical, Technology & Engineering/Automation, Technology & Engineering/Electrical, Technology & Engineering/Materials Science - General, Technology & Engineering/Mechanical, Technology & Engineering/Robotics, Artificial intelligence, Automatic control

engineering, Dynamics & vibration, Engineering: Mechanics of solids, Festkörpermechanik, Künstliche Intelligenz, Maschinenbau: Festkörpermechanik, Regelungstechnik, HC/Informatik, EDV/Informatik, HC/Technik/Elektronik, Elektrotechnik, Nachrichtentechnik, HC/Technik/Maschinenbau, Fertigungstechnik, Hardcover, Softcover / Technik/Maschinenbau, Fertigungstechnik

- **wiażący:** paperback
- **język:** english, english, english
- **waga przedmiotu:** 440 grams
- **strony:** 309
- **słowo kluczowe tematu:** Analytical Matlab; RoboCup; Undulatory locomotion; Walking machines; Wheeled locomotion; Adaptive Control; Control; Control Theory; locomotion systems; Simulation, Analytical mechanics; MATLAB; RoboCup; Undulatory locomotion; Walking machines; Wheeled locomotion; adaptive control; control; control theory; locomotion systems; mechanics; simulation, Analytical mechanics; MATLAB; RoboCup; Undulatory locomotion; Walking machines; Wheeled locomotion; adaptive control; control; control theory; locomotion systems; mechanics; simulation, Non-Fiction, SCI/TECH, Science/Math
- **marka:** Springer
- **kod unspsc:** 55101500
- **kod podmiotu:** TGMD, TGMD, UYQ, TGMD, TJFM, COM004000, COM004000, SCI018000, SCI018000, TEC004000, TEC007000, TEC009000, TEC009070, TEC004000, TEC007000, TEC021000, TEC009070, TEC037000, UYQ, TJFM, TGMD4, 1632, 1684, 1682, 1682
- **grupa docelowa:** General/trade
- **format:** illustrated
- **Liczba przedmiotów:** 1
- **numer części:** Illustrated
- **kolor:** White
- **waga opakowania przedmiotu:** 1.06 pounds
- **wydanie:** Softcover reprint of hardcover 1st ed. 2009
- **zewnętrznie przypisany identyfikator produktu:** 3642100279, 9783642100277, 09783642100277
- **producent:** Springer
- **autor:** Zimmermann, Klaus, Zeidis, Igor, Behn, Carsten
- **gatunek muzyczny:** Dynamics & vibration, Automatic control engineering, Artificial intelligence, TECHNOLOGY & ENGINEERING, Mechanical, SCIENCE, Mechanics, Dynamics, TECHNOLOGY & ENGINEERING, Electrical, COMPUTERS, Artificial Intelligence, General, HC, Technik, Maschinenbau, Fertigungstechnik, HC, Technik, Elektronik, Elektrotechnik, Nachrichtentechnik, HC, Informatik, EDV, Informatik, Engineering: Mechanics of solids, Automatic control engineering, Artificial intelligence
- **Data publikacji:** 2010-10-19T00:00:01Z
- **numer wydania:** 1
- **nazwa przedmiotu:** Mechanics of Terrestrial Locomotion: With a Focus on Non-pedal Motion Systems
- **data premiery:** 2010-10-19T00:00:01Z
- **data uruchomienia strony produktu:** 2012-08-07T06:36:22.342Z

Parametry

Format	miękka oprawa
Waga	440 g
Liczba stron	309
Język	angielski
Data publikacji	2010-10-19
Wydawnictwo	Springer

