



Zautomatyzowane Systemy Robotyczne Rozproszone 4

Indeks: **791239** Producent: **Springer** Kod producenta: **biography**

Cena: **656.98 zł**

Opis

Distributed Autonomous Robotic Systems 4

Producent: Springer

Systemy Robotyczne Autonomiczne Rozproszone 4 to kolejna fascynująca książka z serii poświęconej robotyce. Autorzy zgłębiają tematykę robotyki rozproszonej, algorytmów sterowania oraz współpracy wielu robotów. Książka skupia się na zastosowaniach technologii rozproszonych w robotyce, prezentuje różne architektury robotów mobilnych oraz analizuje zachowania grupowe. To niezbędna lektura dla wszystkich pasjonatów robotyki i inżynierii mechanicznej.

Autorzy omawiają złożone zagadnienia takie jak planowanie ruchu, śledzenie obiektów, algorytmy sterowania oraz komunikację między robotami. Książka przybliży czytelnikowi pojęcia związane z robotyką rozproszoną, w tym sterowanie rozmyte i integrację architektury robotów z systemami autonomicznymi.

Systemy Robotyczne Autonomiczne Rozproszone 4 to kompendium wiedzy dla profesjonalistów i akademików zajmujących się robotyką oraz inżynierią mechaniczną. Książka zawiera liczne przykłady praktyczne i studia przypadków, które ilustrują możliwości technologii rozproszonych w dziedzinie robotyki.

- **temat:** Mechanical engineering, Technology & Engineering / Mechanical, Technology & Engineering/Mechanical, Technology & Engineering/Robotics, ANF: Technology, Distributed robotics, Distributed robotics; Fuzzy; Motion Planning; Tracking; actuator; architecture; autonom; communication; control algorithm; group behaviors; mobile robot; multi-robot cooperation; multi-robot systems; robot; robotics, Distributed robotics; fuzzy; motion planning; Tracking; actuator; architecture; autonom; communication; control algorithm; group behaviors; mobile robot; multi-robot cooperation; Robotics; multi-robot systems; robot, Distributed robotics;Fuzzy;Motion Planning;Tracking;actuator;architecture;autonom;communication;control algorithm;group behaviors;mobile robot;multi-robot cooperation;multi-robot systems;robot;robotics, Engineering, Fuzzy, HC, HC/Technik/Maschinenbau, Fertigungstechnik, Hardcover, Softcover, Hardcover, Softcover / Technik/Maschinenbau, Fertigungstechnik, Japan, Maschinenbau, Maschinenbau, Fertigungstechnik, Mechanical, Mechanical engineering, Motion Planning, Non-Fiction, SCI/TECH, Science/Math, TECHNOLOGY & ENGINEERING, TECHNOLOGY & ENGINEERING / Mechanical, Technik, Technology & Engineering/Mechanical, Technology & Engineering/Robotics, Tracking, Verstehen, actuator, architecture, autonom, communication, control algorithm, group behaviors, mobile robot, multi-robot cooperation, multi-robot systems, robot, robotics, Maschinenbau, HC/Technik/Maschinenbau, Fertigungstechnik, Hardcover, Softcover / Technik/Maschinenbau, Fertigungstechnik
- **wiążący:** paperback
- **język:** english, english, english
- **waga przedmiotu:** 699 grams
- **strony:** 504
- **słowo kluczowe tematu:** Distributed robotics; Fuzzy; Motion Planning; Tracking; actuator; architecture; autonom; communication; control algorithm; group behaviors; mobile robot; multi-robot cooperation; multi-robot systems; robot;

robotics, Distributed robotics; fuzzy; motion planning; Tracking; actuator; architecture; autonom; communication; control algorithm; group behaviors; mobile robot; multi-robot cooperation; Robotics; multi-robot systems; robot, Distributed robotics;Fuzzy;Motion Planning;Tracking;actuator;architecture;autonom;communication;control algorithm;group behaviors;mobile robot;multi-robot cooperation;multi-robot systems;robot;robotics, Fuzzy; Distributed robotics; Motion Planning; robotics; robot; multi-robot systems; multi-robot cooperation; mobile robot; group behaviors; control algorithm; Tracking; actuator; architecture; autonom; communication, Japan, Non-Fiction, SCI/TECH, Science/Math

- **marka:** Springer
- **kod unspsc:** 55101500
- **kod podmiotu:** TEC009070, TEC009070, TEC037000, 1682, 1682, TGB, TGB
- **grupa docelowa:** Professional and scholarly
- **numer części:** biography
- **kolor:** White
- **waga opakowania przedmiotu:** 1.69 pounds
- **wydanie:** Softcover reprint of the original 1st ed. 2000
- **numer seryjny:** 4
- **zewnętrznie przypisany identyfikator produktu:** 443167991X, 9784431679912, 09784431679912
- **producent:** Springer
- **tytuł serii:** Distributed Autonomous Robotic Systems
- **gatunek muzyczny:** Mechanical engineering, TECHNOLOGY & ENGINEERING, Mechanical, HC, Technik, Maschinenbau, Fertigungstechnik, Mechanical engineering
- **Data publikacji:** 2013-12-31T00:00:01Z
- **numer wydania:** 1
- **nazwa przedmiotu:** Distributed Autonomous Robotic Systems 4
- **data premiery:** 2013-12-31T00:00:01Z
- **data uruchomienia strony produktu:** 2013-11-06T23:39:58.905Z

Parametry

Wydanie	Softcover reprint of the original 1st ed. 2000
Liczba stron	504
Waga	699 gramów
Język	angielski
Marka	Springer