

《机器人手册》

图书基本信息

《机器人手册》

内容概要

《机器人手册》从学科基础入手，介绍了机器人各个卓有成效的研究领域，包括最新出现的机器人各种应用，展现了机器人学领域的一幅全面图景。全书共分7篇，其中各章均运用经典的方法引导出将阐述的内容，避免了正在接受验证和尚未完全成熟的方法。《机器人手册》内容先进，实用性强，是机械、控制、传感器技术、信息信号处理、模式识别、人工智能和计算机技术交叉领域内具有前沿性、综合性及权威性的著作，为推动机器人领域研究的快速发展将起到极其重要的作用。

精彩短评

1、很全，很贵

1、在新华书店看到此书，于是抱着读了起来，被里面的内容深深的吸引。于是毅然决心踏上了制造巨型机器人的道路，目前机器人设计阶段已经接近尾声，经过电脑模拟试运转及理论计算，各方面调整已经完成。但是唯独缺少强大的动力源，估计GN粒子、核熔炉、相转移引擎、核脉冲引擎、极单粒子都是可选动力源，可惜目前没有那么多的资金来制作。决定把这个动力源问题放一下。首先还是制造个比例未1/100的模型，通过外加荷载来计算强度是否可行。未来的路还很长，我会继续努力的。

2、这个翻译太差了，翻译错的地方很多，而且翻译的很费解，之前看过一些英文版的内容，想要找中文版，为了看得更快一点，没想到中文版的内容更费解，只看了一段，就发现翻译的错误，这是在讲伯克利研制的人工外骨骼机器人BLEEX（622页），原文：In this initial model, BLEEX offered a carrying capacity of 34 kg (75 lbs), with weight in excess of that allowance being supported by the pilot. 作者翻译成：“这个初版车型中，BLEEX的负载力为34kg(约合75lb)，超出了其穿戴者的背负极限。”稍微有点常识的人都会觉得奇怪，一个人的背负极限是34kg，这是个小孩子么？其实原文的意思应该是：首个模型样机的承载能力是34kg（75磅），超出这个承载能力的部分由其穿戴者承担。紧接着下面一段的开头：The effectiveness of the lower-extremity exoskeleton stems from the combined benefit of the human intellect provided by the pilot and the strength advantage offered by the exoskeleton; 作者翻译成：“下肢外骨骼系统的效率问题出自穿戴者的人类智能与外骨骼提供的力量优势之间的综合效益。”原文多明白啊，翻译的费解不？原文本意是，下肢外骨骼的高效性源自于穿戴者人类的智能和外骨骼的力量优势之间的强强联合。同一段中，译者把本应是顺应性控制的“compliance control”翻译成服从控制，有点不专业吧。。就这么几行字，出现了这么多错误，现在的译者水平堪忧啊。。。待续。。。。

《机器人手册》

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:www.tushu111.com