

Mobile robotics

Type de contenu : Texte
Texte

Type de médiation : sans médiation

Type de support : Volume

Titre(s) : Mobile robotics / Luc Jaulin [Texte imprimé]

Auteur(s) : Jaulin, Luc (1967-....)

Mention d'édition : Revised and updated 2nd edition

Publication : London : ISTE Ltd Hoboken (N.J.) : John Wiley & Sons

Description matérielle : 1 volume (X-363 p.) : ill. en noir, couv. ill. en coul. ; 25 cm

ISBN : 978-1-78630-523-7

EAN : 9781786305237

Note sur les bibliographies et les index : Bibliographie p. [359]-360. Index

Résumé ou extrait : Cet ouvrage présente les différents outils et méthodes qui permettent de concevoir des robots mobiles ; une discipline en plein essor avec l'émergence des drones volants, des robots détecteurs de mines sous-marines, des voiliers robots et des aspirateurs. Illustré de simulations, d'exercices et d'exemples, ce livre décrit les bases de la modélisation des robots, en développant les concepts d'actionneurs, de capteurs, de contrôle et de guidage. Les outils de simulation tridimensionnelle sont également explorés, ainsi que les bases théoriques de la localisation fiable des robots dans leur environnement. Cette édition révisée et mise à jour contient des exercices supplémentaires et un chapitre entièrement nouveau sur le filtre de Bayes, un observateur qui améliore notre compréhension du filtre de Kalman et facilite certaines preuves.

Sujet - Nom commun : Robots mobiles
Robotique

Forme, genre ou caractéristiques physiques : Manuels d'enseignement supérieur
Problèmes et exercices