

<<神经网络自适应控制>>

图书基本信息

书名：<<神经网络自适应控制>>

13位ISBN编号：9787810992053

10位ISBN编号：7810992058

出版时间：2006年01月

出版时间：国防科技大学出版社

作者：胡德文

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：<http://www.tushu007.com>

<<神经网络自适应控制>>

内容概要

本书介绍了著者在本领域近年来的一些研究工作积累，包括理论研究以及在机器人眼手，手眼协调、步行机器人控制和移动机器人路径规划和工业过程智能控制等方面的应用。

本书可作为自动控制、计算机科学、人工智能、模式识别、智能机器人、认知科学等有关专业的大学高年级学生和研究生的教学和自学教材，也可供相关领域的科研工作者参考。

<<神经网络自适应控制>>

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:<http://www.tushu007.com>