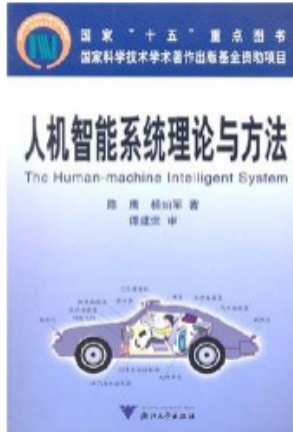




系统号- 图书	000322966
ISBN	●7-5027-6555-7 : CNY38.00
作品语种	chi
题名	●海底观测系统 / 陈鹰 ... [等] 编著
出版发行	●北京 : 海洋出版社, 2006
载体形态	129页 : 图, (部分彩图) ; 26cm
内容简介	本书较为系统地对海底观测系统进行了定义, 并对其主要关键技术进行了介绍, 旨在对其内涵、组成及技术关键展开全面的探讨研究, 为我国海底观测系统建设提供参考。本书内容分为七个方面: 一是概述, 阐述海底观测系统的分类、构成、功能和意义, 并讨论了国内外海底观测系统技术的研究现状和发展趋势; 二是观测技术, 主要介绍海底观测系统所需的物理、化学及生物方面的各种观测仪器设备及其数据采集技术; 三是通信技术, 主要介绍海底观 (更多)
目录	目录 1 概述 1.1 人类认知地球的观测平台 1.2 海底观测系统的构成、功能和意义 1.2.1 海底观测技术 1.2.2 海底观测系统的功能和意义 1.3 海底观测系统的分类 1.3.1 海底观测系统的构成方式 1.3.2 海底观测站 1.3.3 海底观测链 1.3.4 海底观测网络 1.4 海底观测系统的关键技术 2 海底观测技术 2.1 概述 2.2 观测传感器示例简介 (更多)
书目附注	有书目 (第127-129页)
摘要	本书对海底观测系统的技术内涵展开研究, 分别探讨了海底观测站、海底观测和海底观测网络的定义和基本组成, 讨论了海底观测系统中的通信技术、观测技术、接驳技术等。
并列正题名	●Deep sea observatory system
主题	●海底测量
分类号	●P229.1
个人著者	●陈鹰 ●杨灿军 ●陶春辉



系统号- 图书	000458058
ISBN	●7-308-04540-4 : CNY28.00
作品语种	chi
题名	●人机智能系统理论与方法 = The human-machine intelligent system / 陈鹰, 杨灿军著
出版发行	●杭州: 浙江大学出版社, 2006
载体形态	183页: 图; 24cm
内容简介	本书系统地阐述人机一体化思想的理论与方法。人机一体化思想, 是机器智能化方法的一种, 又路甬祥等人在20世纪90年代提出来的, 在机器智能化领域产生一定影响, 得到了较广泛的应用。本书在人机关系研究的基础上, 介绍人机一体化思想的立论、理论体系、技术组成、关键技术以及该思想在智能系统的实现、控制和决策等方面的应用研究。本书面向从事机器智能化理论与技术研究的工程技术人员和研究生。陈鹰: 工学博士。浙江大学流体 (更多)
目录	目录 第1章 绪论 1. 1 引言 1. 2 智能化的本质 1. 3 机器智能的定义 1. 4 智能化的研究进展 1. 4. 1 人工智能 1. 4. 2 认知科学 1. 4. 3 思维科学 1. 5 机器智能的实现方法 1. 6 混合智能系统 1. 6. 1 混合智能系统及其意义 1. 6. 2 混合智能系统的实现方法 1. 7 机器智能的计算机建模 1. 7. 1 复杂系统的计算机建模 (更多)
一般性附注	国家“十五”重点图书 国家科学技术学术著作出版基金资助项目
书目附注	有书目 (第172-183页)
摘要	本书分五章。第1章主要探讨了智能化的实质; 第2章对人机系统和人机智能系统的定义、范畴和组成进行了讨论; 第3章进行了人机一体化智能系统理论体系的讨论; 第4章开展人机智能系统的关键技术研究; 第5章针对一些典型应用对象开展人机一体化思想的应用研究。
并列正题名	●Human-machine intelligent system
主题	●人-机系统 - 研究
分类号	●TB18
个人著者	●陈鹰 ●杨灿军

系统号- 图书	000846426
ISBN	●978-7-03-029656-6 : CNY46.00
作品语种	chi
题名	●柔性外骨骼人机智能系统 / 张佳帆, 陈鹰, 杨灿军编著
出版发行	●北京 : 科学出版社, 2011
载体形态	IV, 194页 : 图 ; 24cm
内容简介	柔性外骨骼人机智能技术以人机一体化技术为核心, 充分发挥人和智能机器各自的优势, 通过在感知、决策以及执行层面上有机的人机耦合, 增强系统的性能。本书系统地阐述了柔性外骨骼人机智能系统理论及其应用; 在人机一体化概念的基础上, 对柔性外骨骼人机智能系统的发展、拟人化结构设计、人机耦合控制技术、上肢遥操作外骨骼以及下肢医疗康复外骨骼进行了详细介绍。 本书主要面向从事机器智能化理论 (更多)
目录	<div>序</div> <div>第1章 绪论</div> <div>1.1 引言</div> <div>1.2 柔性外骨骼人机智能系统的概念</div> <div>1.3 本书的主要内容</div> <div>第2章 柔性外骨骼人机智能系统的发展</div> <div>2.1 柔性外骨骼人机智能系统的分类</div> <div>2.2 感知型柔性外骨骼系统研究进展</div> <div>2.3 增力型柔性外骨骼系统研究进展</div> <div>2.4 柔性外骨骼人机智能系统发展所面临的关键技术</div> <div>第3章 人体关节运动机理</div> <div>3.1 人体运动解剖学概述</div> <div>3.2 人体关节运动机理研究</div> <div>3.3 人体运动关节力学性能</div> <div>3.4 仿生运动关节执行器</div> <div>..... (更多)</div>
书目附注	有书目 (第179-190页) 和索引
摘要	本书系统地阐述了柔性外骨骼人机智能系统理论及其应用; 在人机一体化概念的基础上, 对柔性外骨骼人机智能系统的发展、拟人化结构设计、人机耦合控制技术、上肢遥操作外骨骼以及下肢医疗康复外骨骼进行了详细介绍。
主题	●人机系统 - 研究
分类号	●TB18
个人著者	<div>●张佳帆</div> <div>●陈鹰</div> <div>●杨灿军</div>