

PROBABILISTIC

ROBOTICS中文版-概率机器人

Alitheia

Published
with GitBook



Table of Contents

1. [Introduction](#)
2. [First Chapter](#)

概率机器人学

这本是机器人学领域的经典著作，本人因为接触计算机视觉对SLAM产生兴趣而误打误撞遇见了这本书，发现只有英文原版与日文翻译版，心中暗自嘀咕莫非这就是日本机器人水平比我们高的原因？不能够啊。出国留学期间英文资料也看了不少，于是想着要不我把这本大部头翻译试试？反正英文比我好的技术应该没我好，技术比我好的英文应该也不会比我好多少。作为机器人学界的菜鸟，超出我能力范围的知识点肯定会有，希望这不是我一个人在走的一条路，欢迎大家一起来批评指正，热热闹闹开开心心的学下去。

第一章 介绍

1.1 机器人学中的不确定性

机器人学是一门通过计算机控制的机械设备对物理世界来进行感知与操纵的科学。成功的机器人系统的例子包括用于行星探索的手机平台，装配流水线上的机器臂，在高速公路上自动驾驶的小汽车