Monografia poświęcona jest podstawowym problemom związanym z kinematyką i dynamiką szeroko pojmowanych pojazdów morskich, w tym pojazdów zdalnie sterowanych i autonomicznych, ogólnie nazwanych morskimi urządzeniami robotycznymi.

Publikacja powstała przede wszystkim z myślą o studentach wydziałów mechanicznych uczelni wyższych, zwłaszcza tych, które specjalizują się w konstruowaniu różnego rodzaju pojazdów morskich oraz ich wyposażenia. Drugą grupą adresatów są doktoranci i pracownicy naukowo-badawczy, którzy pragną bliżej poznać istotę działania i projektowania nowoczesnych robotów i manipulatorów morskich. Celem monografii jest również próba pokazania czytelnikom, że tradycyjna teoria robotyki przemysłowej stanowi podstawę opisu kinematyki i dynamiki ruchu także pojazdów morskich (…) [*Wprowadzenie*].

Skrócony spis treści

Wprowadzenie
1. Robotyzacja w historii okrętownictwa, czyli pierwsze roboty morskie
2. Roboty przemysłowe – historia robotów i manipulatorów oraz ich stan współczesny
3. Kinematyka robotów i manipulatorów
4. Statyka i podstawy dynamiki robotów i manipulatorów
Podsumowanie
Załącznik 1. Funkcja atan2(x, y)
Załącznik 2. Macierze skośnie symetryczne