

Probabilistic robotics

Type de contenu : Texte

Titre(s) : Probabilistic robotics [texte imprimé] / Sebastian Thrun, Wolfram Burgard, Dieter Fox

Autre(s) auteur(s) : Burgard, Wolfram
Fox, Dieter

Editeur, producteur : Cambridge (Mass.) : the MIT Press, 2006

Description matérielle : 647 p. : ill. ; 24 cm

Collection : Intelligent robotics and autonomous agents series

ISBN : 978-0-262-20162-9

Appartient à la collection : Intelligent robotics and autonomous agents series

Résumé ou extrait : Sommaire : les bases. Localisation. Cartographie. Planning et contrôle.

Sujet(s) : Mathématiques pour l'informatique

Sujet - Nom commun : Probabilités
Robotique