

Simultaneous localization and mapping for mobile robots

Type de contenu : Texte

Titre(s) : Simultaneous localization and mapping for mobile robots [texte imprimé] : introduction and methods / Juan-Antonio Fernandez-Madrigal, José-Luis Blanco Claraco

Autre(s) auteur(s) : Blanco Claraco, José Luis

Editeur, producteur : Hershey : Information Science Reference, 2013

Description matérielle : 483 p. ; 29 cm

ISBN : 978-1-4666-2104-6

Note(s) : Bibliogr. p. 460-476 et en fin de chapitres

Sujet(s) : cartographie (robotique)
localisation (robotique)

Sujet - Nom commun : Robotique