

Wheeled mobile robotics

Type de contenu : Texte

Titre(s) : Wheeled mobile robotics [texte imprimé] : from fundamentals towards autonomous systems / ed. by Gregor Klancar, Andrej Zdesar, Saso Blazic, ...

Editeur, producteur : Oxford : Butterworth-Heinemann, 2017

Description matérielle : 491 p. : ill. ; 23 cm

ISBN : 978-0-12-804204-5

Note sur les bibliographies et les index : Bibliogr. en fin de chapitres. Index

Résumé ou extrait : Cet ouvrage offre toutes les connaissances et tous les algorithmes qui sont nécessaires aux capacités d'autonomie des robots mobiles à roue.

Sujet(s) : Véhicules robotisés

Sujet - Nom commun : Robotique
Robots industriels