

Robot operating system (ROS)

Type de contenu : Texte

Titre(s) : Robot operating system (ROS) [texte imprimé] : the complete reference / Anis Koubaa, editor .
Volume 1

Autre(s) responsabilité(s) : Koubaa, Anis (Directeur de publication)

Editeur, producteur : Heidelberg \$Sc Springer : 2016

Description matérielle : 728 p. ; 24 cm

Collection : Studies in computational intelligence 625 1860-949X

Appartient à la collection : Studies in computational intelligence 625

Sujet - Nom commun : Robotique