

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