

Introduction à la robotique. 1, Notions de base, architecture, systèmes actionneur et sensoriel, modes de fonctionnement

Type de contenu : Texte Image fixe

Type de médiation : sans médiation

Titre(s) : Introduction à la robotique. 1, Notions de base, architecture, systèmes actionneur et sensoriel, modes de fonctionnement [Texte imprimé] . Notions de base, 1, Architecture, Systèmes actionneur et sensoriel, Modes de fonctionnement
par Pierre Lopez, Jean-Numa Foulc

Ensemble : 1
Introduction à la robotique

Auteur(s) : Lopez, Pierre professeur de robotique

Autre(s) auteur(s) : Foulc, Jean-Numa

Editeur, producteur : Lagny-sur-Marne : Éditests, 1984
(58-Clamecy; Impr. Laballery)

Description matérielle : 318 p.
: 24 cm
: ill.

Collection : Productique

ISBN : 2-86699-018-8

Appartient à la collection : Productique 0767-0044 2

Autre variante du titre : [Notions de base, architecture, systèmes actionneur et sensoriel, mode de fonctionnement.]

Autres classifications : NAB_06-08

Note(s) : Bibliogr. p. 293-309 . Index

Sujet(s) : Robots industriels
Robots industriels

Sujet - Nom commun : Robots industriels