

1. Record Nr.	UNICAMPANIASUN0120399
Autore	Fairchild, Carol
Titolo	Ros robotics by example : learning to control wheeled, limbed, and flying robots using ros kinetic kame / Carol Fairchild, Thomas L. Harman
Pubbl/distr/stampa	Birmignam ; Mumbai : Packt, 2017
ISBN	978-17-88479-59-2
Descrizione fisica	XVIII, 456 p. : ill. ; 25 cm.
Altri autori (Persone)	Harman, Thomas L.
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia