

1. Record Nr.	UNICASPMI0002498
Autore	Iagnemma, Karl
Titolo	Mobile robots in rough terrain : estimation, motion planning, and control with application to planetary rovers / K. Iagnemma, S. Dubowsky
Pubbl/distr/stampa	Berlin ; New York, : Springer, 2004
ISBN	3540219684
Descrizione fisica	XII, 110 p. : ill. ; 25 cm.
Collana	Springer tracts in advanced robotics ; 12
Altri autori (Persone)	Dubowsky, Steven
Disciplina	629.892
Soggetti	Robot mobili
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia