

1. Record Nr.	UNINA9910160264503321
Autore	Vakanski Aleksandar
Titolo	Robot learning by visual observation / / Aleksandar Vakanski, Farrokh Janabi-Sharifi
Pubbl/distr/stampa	Hoboken, New Jersey : , : Wiley, , 2017 ©2017
ISBN	1-119-09199-3 1-119-09188-8
Descrizione fisica	1 online resource (211 pages) : color illustrations, photographs
Disciplina	629.8/92631
Soggetti	Robot vision Machine learning Robots - Control systems Automatic programming (Computer science)
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Nota di bibliografia	Includes bibliographical references at the end of each chapters and index.
Nota di contenuto	Task perception -- Task representation -- Task modelling -- Task planning -- Task execution.