

1. Record Nr.	UNINA9910706724503321
Autore	Kothapalli Tejasvi
Titolo	Controlling tensegrity robots through evolution using friction based actuation // Tejasvi Kothapalli, Adrian Agogino
Pubbl/distr/stampa	Moffett Field, CA : , : National Aeronautics and Space Administration, Ames Research Center, , December 2017
Descrizione fisica	1 online resource (8 pages) : color illustrations
Collana	NASA/TM ; ; 2017-219718
Soggetti	Robots Algorithms Tensegrity Locomotion Systems engineering Online resources.
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Note generali	"December 2017."
Nota di bibliografia	Includes bibliographical references (pages 7-8).