

1. Record Nr.	UNINA9910831039803321
Autore	Jiang Rui (Research fellow)
Titolo	Multimodal perception and secure state estimation for robotic mobility platforms // Rui Jiang [and three others]
Pubbl/distr/stampa	Piscataway, New Jersey ; ; Hoboken, New Jersey : , : IEEE Press : , : Wiley, , [2023] ©2023
ISBN	1-119-87604-4 1-119-87602-8
Descrizione fisica	1 online resource (227 pages)
Disciplina	005.74
Soggetti	Multisensor data fusion Mobile robots - Automatic control Robots - Motion
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Nota di bibliografia	Includes bibliographical references and index.