

1. Record Nr.	UNISALENTO991002022689707536
Autore	Taylor, Geoffrey
Titolo	Visual perception and robotic manipulation : 3d object recognition, tracking and hand-eye coordination / Geoffrey Taylor, Lindsay Kleeman
Pubbl/distr/stampa	New York : Springer, c2006
ISBN	3540334548
Descrizione fisica	xxi, 218 p. : ill. (some col.) ; 25 cm + 1 CD-ROM
Collana	Springer tracts in advanced robotics, 1610-7438 ; 26
Classificazione	AMS 68T40 AMS 68U
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia