

| | |
|-------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1. Record Nr. | UNISOBVAN0120399 |
| Autore | Fairchild, Carol |
| Titolo | Ros robotics by example : learning to control wheeled, limbed, and flying robots using ros kinetic kame / Carol Fairchild, Thomas L. Harman |
| Pubbl/distr/stampa | Birmignam ; Mumbai, : Packt, 2017 |
| Titolo uniforme | Ros robotics by example |
| ISBN | 978-17-88479-59-2 |
| Descrizione fisica | XVIII, 456 p. : ill. ; 25 cm |
| Altri autori (Persone) | Harman, Thomas L. |
| Lingua di pubblicazione | Inglese |
| Formato | Materiale a stampa |
| Livello bibliografico | Monografia |