



## Cart-O-matic project : autonomous and collaborative multi-robot localization, exploration and mapping

Submitted by Philippe Lucidarme on Thu, 09/18/2014 - 15:40

Titre	Cart-O-matic project : autonomous and collaborative multi-robot localization, exploration and mapping
Type de publication	Communication
Type	Communication avec actes dans un congrès
Année	2013
Langue	Anglais
Titre du colloque	IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), 5th Workshop on Planning, Perception and Navigation for Intelligent Vehicles
Auteur	Bautin, Antione [1], Lucidarme, Philippe [2], Guyonneau, Rémy [3], Simonin, Olivier [4], Lagrange, Sébastien [5], Delanoue, Nicolas [6], Charpillet, François [7]
Pays	Japon
Ville	Tokyo
URL de la notice	<a href="http://okina.univ-angers.fr/publications/ua4082">http://okina.univ-angers.fr/publications/ua4082</a> [8]

---

### Liens

- [1] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[author\]=6933](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[author]=6933)
- [2] <http://okina.univ-angers.fr/philippe.lucidarme/publications>
- [3] <http://okina.univ-angers.fr/r.guyonneau/publications>
- [4] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[author\]=6200](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[author]=6200)
- [5] <http://okina.univ-angers.fr/sebastien.lagrange/publications>
- [6] <http://okina.univ-angers.fr/nicolas.delanoue/publications>
- [7] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[author\]=6934](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[author]=6934)
- [8] <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua4082>

Publié sur *Okina* (<http://okina.univ-angers.fr>)