



A sizing method for a multi-robot system

Submitted by Philippe Lucidarme on Sat, 06/14/2014 - 10:13

Titre A sizing method for a multi-robot system
Type de publication Communication
Type Communication avec actes dans un congrès
Année 2001
Langue Anglais
Titre du colloque Proc. Intelligent Robots and Systems (IROS)
Pagination 387-392
Auteur Lucidarme, Philippe [1], Rongier, Philippe [2]
Pays Etats-Unis
Ville Maui, Hawaii
URL de la notice <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua3346> [3]

Liens

[1] <http://okina.univ-angers.fr/philippe.lucidarme/publications>

[2] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[author\]=4690](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[author]=4690)

[3] <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua3346>

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