



Guaranteed Interval Analysis Localization for Mobile Robots

Submitted by Laurent Hardouin on Tue, 05/27/2014 - 16:37

Titre	Guaranteed Interval Analysis Localization for Mobile Robots
Type de publication	Article de revue
Auteur	Guyonneau, Rémy [1], Lagrange, Sébastien [2], Hardouin, Laurent [3], Lucidarme, Philippe [4]
Type	Article scientifique dans une revue à comité de lecture
Année	2014
Date	2014
Numéro	16
Pagination	1067-1077
Volume	28
Titre de la revue	Journal on Advanced Robotics
URL de la notice	http://okina.univ-angers.fr/publications/ua3098 [5]
DOI	10.1080/01691864.2014.908742 [6]

Liens

- [1] <http://okina.univ-angers.fr/r.guyonneau/publications>
- [2] <http://okina.univ-angers.fr/sebastien.lagrange/publications>
- [3] <http://okina.univ-angers.fr/laurent.hardouin/publications>
- [4] <http://okina.univ-angers.fr/philippe.lucidarme/publications>
- [5] <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua3098>
- [6] <http://dx.doi.org/10.1080/01691864.2014.908742>

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