



Distributed multi-agent architecture for humanoid robots

Submitted by Emmanuel Lemoine on Thu, 01/30/2014 - 16:13

Titre	Distributed multi-agent architecture for humanoid robots
Type de publication	Chapitre
Type	Ouvrage scientifique
Année	2008
Langue	Anglais
Pagination	67 - 75
Titre de l'ouvrage	Control Architectures of Robots
Auteur	Lucidarme, Philippe [1]
Editeur	Presses Universitaires d'Orléans
ISBN	2-913454-42-9
URL de la notice	http://okina.univ-angers.fr/publications/ua1907 [2]
Collection	Control Architectures of Robots

Liens

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

[2] <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua1907>

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