



A non-linear set membership approach for the control of tracked vehicles

Submitted by Emmanuel Lemoine on Thu, 01/30/2014 - 15:34

Titre	A non-linear set membership approach for the control of tracked vehicles
Type de publication	Communication
Type	Communication sans actes dans un congrès
Année	2010
Langue	Anglais
Date du colloque	2010
Auteur	Paillat, Jean-Luc [1], Lucidarme, Philippe [2], Hardouin, Laurent [3], Lagrange, Sébastien [4]
Pays	France
Ville	Nantes
Notes	Date du colloque : 06/2010
URL de la notice	http://okina.univ-angers.fr/publications/ua1865 [5]

Liens

- [1] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[author\]=2161](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[author]=2161)
- [2] <http://okina.univ-angers.fr/philippe.lucidarme/publications>
- [3] <http://okina.univ-angers.fr/laurent.hardouin/publications>
- [4] <http://okina.univ-angers.fr/sebastien.lagrange/publications>
- [5] <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua1865>

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