



Evolutionary stair climbing controller for Unmanned Ground Vehicles

Submitted by Emmanuel Lemoine on Thu, 01/30/2014 - 14:53

Titre	Evolutionary stair climbing controller for Unmanned Ground Vehicles
Type de publication	Communication
Type	Communication avec actes dans un congrès
Année	2009
Langue	Anglais
Date du colloque	2009
Titre du colloque	SYROCO
Titre des actes ou de la revue	International Colloquium on Structural Information and Communication Complexity
Auteur	Paillat, Jean-Luc [1], Lucidarme, Philippe [2], Hardouin, Laurent [3]
Pays	Japon
Ville	Gifu
Notes	Date du colloque : 09/2009
URL de la notice	http://okina.univ-angers.fr/publications/ua1670 [4]
Lien vers le document en ligne	http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-00858975 [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/publications/ua1670>
- [5] <http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-00858975>

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