



Variable Geometry Tracked Unmanned Grounded Vehicle: model, stability and experiments

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

Titre	Variable Geometry Tracked Unmanned Grounded Vehicle: model, stability and experiments
Type de publication	Communication
Type	Communication avec actes dans un congrès
Année	2009
Langue	Anglais
Date du colloque	2009
Titre du colloque	International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2009
Titre des actes ou de la revue	International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO)
Auteur	Paillat, Jean-Luc [1], Lucidarme, Philippe [2], Hardouin, Laurent [3]
Pays	Italie
Ville	Milan
Notes	Date du colloque : 07/2009
URL de la notice	http://okina.univ-angers.fr/publications/ua1671 [4]
Lien vers le document en ligne	http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-00858964 [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/ua1671>
- [5] <http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-00858964>

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