

Neural Network System for Inverse Kinematics Problem in 3 DOF Robotics

Submitted by Emmanuel Lemoine on Thu, 01/30/2014 - 14:51

Titre	Neural Network System for Inverse Kinematics Problem in 3 DOF Robotics
Type de publication	Communication
Type	Communication avec actes dans un congrès
Année	2010
Langue	Anglais
Date du colloque	2010
Titre du colloque	IEEE Fifth International Conference on Bio-Inspired Computing: Theories and Applications, BIC-TA 2010
Titre des actes ou de la revue	IEEE Fifth International Conference on Bio-Inspired Computing: Theories and Applications, BIC-TA 2010
Pagination	1550 - 1557
Auteur	Daya, Bassam [1], Khawandi, Shadi [2], Chauvet, Pierre [3]
Pays	Royaume-Uni
Ville	Liverpool
Notes	Date du colloque : 09/2010
URL de la notice	http://okina.univ-angers.fr/publications/ua1594 [4]
Lien vers le document en ligne	http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-00857999 [5]

Liens

- [1] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[author\]=2091](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[author]=2091)
- [2] [http://okina.univ-angers.fr/publications?f\[author\]=10384](http://okina.univ-angers.fr/publications?f[author]=10384)
- [3] <http://okina.univ-angers.fr/pierre.chauvet/publications>
- [4] <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua1594>
- [5] <http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-00857999>

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