



Visual perception for humanoid robots [environmental recognition and localization, from sensor signals to reliable 6D poses /

González Aguirre, David Israel

Springer,
cop. 2019 [i. e. 2018]

Departamento de Psicología Básica

Monografía

<https://rebiunoda.pro.baratznet.cloud:38443/OpacDiscovery/public/catalog/detail/b2FpOmNlbgVicmF0aW9uOmVzLmJhcmF0ei5yZW4vMjIwMjcxMjM>

Título: Visual perception for humanoid robots [Recurso electrónico] :] environmental recognition and localization, from sensor signals to reliable 6D poses David Israel González Aguirre

Editorial: Cham Springer cop. 2019 [i. e. 2018]

Descripción física: xxxvi, 220 p.

Mención de serie: Cognitive system monographs 38

Nota general: Acceso de usuario limitado (1 sola copia disponible simultáneamente)

Bibliografía: Bibliografía al final de cada capítulo

Detalles del sistema: Modo de acceso: World Wide Web

ISBN: 9783319978413

Materia: Robots En línea

Baratz Innovación Documental

- Gran Vía, 59 28013 Madrid
- (+34) 91 456 03 60
- informa@baratz.es

