

Robots autonomes



Thème : Robots autonomes

Origine : RAMEAU

Domaines : Technique

Notices thématiques en relation (3 ressources dans data.bnf.fr)

Termes plus larges (1)

Robots



Termes plus précis (2)

Drones terrestres






































Véhicules autonomes







































Documents sur ce thème (75 ressources dans data.bnf.fr)

Livres (74)


- | | |
|--|--|
| <p>Internet of things (2022) , Boca Raton : CRC press </p> | <p>Learning for adaptive and reactive robot control (2021) , Aude Billard, Nadia Figueroa, Sina Mirrazavi, Cambridge : MIT press </p> |
| <p>Robot ecology (2021) , Magnus Egerstedt, Princeton : Princeton university press </p> | <p>Wheeled mobile robotics (2017) , Oxford : Butterworth-Heinemann </p> |
| <p>New autonomous systems (2016) , Alain Cardon, Mhamed Itmi, London ; Hoboken, NJ : John Wiley and Sons, Inc. , 2016 </p> | <p>Embedded systems and robotics with open source tools (2016) , Amartya Mukherjee, Nilanjan Dey, Boca Raton : CRC press , cop. 2016 </p> |
| <p>Portrait-robot ou Les multiples visages de l'humanité (2015) , Marc Atallah, Lausanne : Favre ; Yverdon-les-Bains : Maison d'ailleurs , cop. 2015 </p> | <p>Complex behavior in evolutionary robotics (2015) , Lukas König, Berlin : De Gruyter Oldenbourg </p> |
| <p>Developmental robotics (2015) , Matthew Schlesinger, Angelo Cangelosi, Cambridge : The MIT press , cop. 2015 </p> | <p>Cooperative robots and sensor networks 2014 (2014) , Heidelberg : Springer , 2014 </p> |
| <p>Introduction to autonomous manipulation (2014) , Giacomo Marani, Heidelberg : Springer , 2014 </p> | <p>Autonomous tracked robots in planar off-road conditions (2014) , Cham : Springer , 2014 </p> |
| <p>Methods and experimental techniques in computer engineering (2014) , Cham : Springer , [2014] </p> | <p>Towards autonomous robotic systems (2014) , Heidelberg : Springer , 2014 </p> |
| <p>Modelling and controlling of behaviour for autonomous mobile robots (2013) , Wiesbaden : Springer Vieweg , cop. 2013 </p> | <p>Intelligent autonomous systems 12 (2013) , Berlin ; New York : Springer , cop. 2013 </p> |
| <p>Distributed autonomous robotic systems (2013) , Heidelberg ; New York : Springer , cop. 2013 </p> | <p>Cooperative robots and sensor networks (2013) , Heidelberg : Springer , cop. 2014 </p> |

Robot physical interaction through the combination of vision, tactile, and force feedback (2013)	, Mario Prats, Berlin : Springer , cop. 2013		Semantic 3D object maps for everyday robot manipulation (2013)	, Heidelberg : Springer , 2013	
Frontiers of intelligent autonomous systems (2013)	, Heidelberg ; New York : Springer , cop. 2013		Advanced agent technology (2012)	, Berlin ; New York : Springer , [2012]	
Advances in autonomous mini robots (2012)	, Heidelberg : Springer , 2012		Believable bots (2012)	, Berlin ; New York : Springer , cop. 2012	
Trends in intelligent robotics, automation, and manufacturing (2012)	, Heidelberg ; New York : Springer , cop. 2012		Self-organizing robots (2012)	, Satoshi Murata, [Berlin?] : Springer , cop. 2012	
Advances in autonomous robotics (2012)	, Heidelberg : Springer , 2012		Using robots in hazardous environments (2011)	, Cambridge (GB) : Woodhead publ. , cop. 2011	
Intelligence artificielle (2011)	, Bert van Dam, [Roissy] : "Elektor" ; [Paris] : diff. Geodif , impr. 2011		Developments and challenges for autonomous unmanned vehicles (2010)	, Anthony Finn, Berlin : Springer Verlag , cop. 2010	
Trends in intelligent robotics (2010)	, Prahlad Vadakkepat, Berlin ; Heidelberg ; New York, NY : Springer , 2010		Atelier de robotique (2010)	, Paris : Dunod , impr. 2010	
Spatial temporal patterns for action-oriented perception in roving robots (2009)	, Berlin : Springer , cop. 2009		The path to autonomous robots (2009)	, New York : Springer , cop. 2009	
Cooperative control of dynamical systems (2009)	, Zhihua Qu, Zhihua Qu, London : Springer , cop. 2009		The DARPA Urban Challenge (2009)	, Martin Buehler, Sanjiv Singh, Berlin ; Heidelberg : Springer-Verlag , cop. 2009	
The coming robot revolution (2009)	, New York : Springer , 2009		Autonomous land vehicles (2009)	, Karsten Berns, Wiesbaden : Vieweg+Teubner , cop. 2009	

Distributed autonomous robotic systems 8 (2009)	, Berlin ; London : Springer , 2009		Alltag mit künstlichen Wesen (2008)	, Christopher P. Scholtz, Göttingen : Vandenhoeck & Ruprecht , cop. 2008	
Evolutionary swarm robotics (2008)	, Vito Trianni, Berlin : Springer , cop. 2008		Towards Affordance-Based Robot Control (2008)	, Erich Rome, Berlin, Heidelberg : Springer-Verlag Berlin Heidelberg , 2008	
Robotic exploration and landmark determination (2008)	, Panakala Rajesh Kumar, K. Sridharan, Berlin : Springer , cop. 2008		Spatial representation and reasoning for robot mapping (2008)	, Diedrich Wolter, Berlin : Springer , cop. 2008	
Spatial representation and reasoning for robot mapping (2008)	, Diedrich Wolter, Berlin : Springer , cop. 2008		Simulation, modeling, and programming for autonomous robots (2008)	, Jaime G. Carbonell, Berlin : Springer-Verlag , cop. 2008	
Architectures de contrôle de robot (2008)	, Paris : Hermes sciences , DL 2008		European Robotics Symposium 2008 (2008)	, European Robotics Symposium (2 ; 2008 ; Prague), Berlin : Springer , cop. 2008	
Mobile robots (2007)	, Berlin : Springer , cop. 2007		Autonomous navigation in dynamic environments (2007)	, Berlin : Springer , 2007	
Autonomous robots and agents (2007)	, Berlin ; New York : Springer , cop. 2007		Autonomous systems (2007)	, Elmar Ahle, Aachen : Shaker , 2007	
Robot brains (2007)	, Pentti O. Haikonen, Chichester, England : John Wiley , c2007		Mobile robots (2007)	, Nadia Nedjah, Berlin [u.a.] : Springer , 2007	
Autonomous robots and agents (2007)	, Berlin : Springer , cop. 2007		Autonomous navigation in dynamic environments (2007)	, Berlin : Springer , cop. 2007	
Swarm robotics (2007)	, Berlin : Springer , 2007		Autonomous mobile robots (2006)	, Boca Raton, FL : CRC/ Taylor & Francis , 2006	
Distributed Autonomous Robotic Systems 7 (2006)	, International symposium on distributed autonomous robotic systems (08 ; 2006 ; Minneapolis, Minn.), Tokyo : Springer , cop. 2006		Distributed Autonomous Robotic Systems 7 (2006)	, Tokyo ; New York : Springer , cop. 2006	

Les machines apprivoisées (2005)	, Frédéric Kaplan, Paris : Vuibert , 2005		Stiquito™ controlled ! (2005)	, James M. Conrad, Hoboken (N. J.) : John Wiley & sons , cop. 2005	
Reasoning robots (2005)	, Michael Thielscher, Dordrecht : Springer , cop. 2005		Autonomous Robotic Systems (2005)	, London : Springer-Verlag : Springer e-books , 2005	
Designing mobile autonomous robots (2004)	, John M. Holland, Amsterdam ; Paris : Newnes , cop. 2004		Designing mobile autonomous robots (2004)	, John M. Holland, Amsterdam ; London : Newnes , cop. 2004	
Autonomous robotic systems (2003)	, Heidelberg : Physica-Verlag , cop. 2003		Autonome Maschinen (2003)	, Wiesbaden : Westdeutscher Verlag , 2003	
Plan-based control of robotic agents (2002)	, Michael Beetz, Berlin ; New York : Springer , cop. 2002		Distributed autonomous robotic system 5 (2002)	, International symposium on distributed autonomous robotic systems (06 ; 2002 ; Fukuoka, Japon), Tokyo : Springer , cop. 2002	
Advances in plan-based control of robotic agents (2002)	, Berlin ; New York : Springer , cop. 2002		Intelligent autonomous vehicles 2001 (2002)	, IFAC symposium on intelligent autonomous vehicles (04 ; 2001 ; Sapporo, Japon), London : Elsevier , 2002	
Concurrent reactive plans (2000)	, Michael Beetz, Berlin ; New York : Springer , cop. 2000		Swarm Robotics (????)	, Erol Sahin, William M. Spears, Heidelberg : Physica-Verlag ; Boulder : NetLibrary, Incorporated [distributor]	

Films, vidéos (1)











Robots after dark Episode 01 (2021)	, Matheus Uli, Deauville : Deauville green awards , [2021]	
-------------------------------------	--	---

Personnes ou collectivités en relation avec le thème: "Robots autonomes" (56 ressources dans data.bnf.fr)

Auteur du texte (24)

Elmar Ahle		Marc Atallah	
Aude Billard		Alain Cardon	
James M. Conrad		Bert van Dam	
Nilanjan Dey		Magnus Egerstedt	
Nadia Figueroa		Pentti O. Haikonen	
John M. Holland		Mhamed Itmi	
Frédéric Kaplan		Lukas König	
Panakala Rajesh Kumar		Sina Mirrazavi	
Amartya Mukherjee		Nadia Nedjah	
Christopher P. Scholtz		Sanjiv Singh	
K. Sridharan		Michael Thielscher	
Vito Trianni		Diedrich Wolter	

Éditeur scientifique (20)


David Andreu		Yvan Baudoin	
Raja Chatila		Thomas Christaller	
Leandro dos Santos Coelho		Shu zhi Sam Ge	
Aurélien Godin		Maki K. Habib	
Oussama Khatib		Christian Laugier	

Frank Leroy Lewis		Luiza de Macedo Mourelle	
Jacques Malenfant		Darío Maravall	
Subhas Chandra Mukhopadhyay		Nadia Nedjah	
Da Ruan		Gourab Sen Gupta	
Josef Wehner		Changjiu Zhou	

Autre (9)

Paolo Arena		Yoseph Bar-Cohen	
Raja Chatila		Leandro dos Santos Coelho	
Ramón González		David Hanson	
Christian Laugier		Luiza de Macedo Mourelle	
Adi Marom			

Commanditaire du contenu (1)

BEC. Pfullingen (Allemagne)	
-----------------------------	---

Réalisateur (1)

Matheus Uli	
-------------	---

Traducteur (1)

Jean-Paul Brodier	
-------------------	---

Voir aussi (6 ressources dans data.bnf.fr)

À la BnF (1)

.....
Notice correspondante dans Catalogue général

Sur le Web (5)

.....
Notice correspondante dans Bibliothèque nationale d'Espagne

.....
Notice correspondante dans Fichier d'autorité intégré de la Bibliothèque nationale allemande

.....
Notice correspondante dans Bibliothèque du Congrès

.....
Notice correspondante dans Fichier d'autorité intégré de la Bibliothèque nationale allemande

.....
Notice correspondante dans Fichier d'autorité intégré de la Bibliothèque nationale allemande