

Jean-Paul Laumond

Pays :	France
Langue :	français
Sexe :	masculin
Note :	Écrit aussi en anglais Directeur de recherche au Laboratoire d'analyse et d'architecture des systèmes, Centre national de la recherche scientifique, Toulouse (en 1998). - Enseigne la robotique à l'ENS. - A occupé la chaire d'innovation technologique au Collège de France de 2011 à 2012
ISNI :	ISNI 0000 0001 1562 0913

Table des matières

<i>Ses activités</i>	1
Auteur du texte (3)	1
Éditeur scientifique (2)	2
Directeur de publication (1)	2
Autre (1)	2
<i>Documents à propos de cet auteur</i>	2
Documents à propos de l'auteur Jean-Paul Laumond	2
<i>Pages dans data.bnf.fr</i>	2
Auteurs reliés	2
Cette page dans l'atelier	3
<i>Sources et références</i>	3
Voir dans le catalogue général de la BnF	3
Sources de la notice	3

Ses activités

[Auteur du texte](#) | [Éditeur scientifique](#) | [Directeur de publication](#) | [Autre](#)

Auteur du texte (3)

- [La robotique](#)
une récursive d'Héphaïstos, [leçon inaugurale prononcée le jeudi 19 janvier 2012]
Description matérielle : 1 vol. (77 p.)
Édition : [Paris] : Collège de France : Fayard , DL 2012
Auteur du texte : Jean-Paul Laumond
Lien : [catalogue](#)

- **Poincaré et la robotique**
la géométrie pour agir par le mouvement, conférence du 18 janvier 2017
Description matérielle : 1 fichier vidéo numérique (1 h 30 min) : coul., son.
Description : Note sur l'enregistrement : Paris. - fr. - BnF. - 20170118
Enregistrement public
Édition : Paris : Bibliothèque nationale de France , 2017
Auteur du texte : Jean-Paul Laumond
Lien : [catalogue](#)
- **Robot Motion Planning and Control**
Description matérielle : 1 online resource
Édition : Berlin, Heidelberg : Springer-Verlag : Springer e-books , 1998
Auteur du texte : Jean-Paul Laumond
Lien : [catalogue](#)

Éditeur scientifique (2)

- **Dance notations and robot motion**
Description matérielle : X-430 p.
Description : Note : Notes bibliogr.
Édition : Cham : Springer , cop. 2016
Éditeur scientifique : Naoko Abe, Jean-Paul Laumond
Lien : [catalogue](#)
- **Robot motion planning and control**
Description matérielle : XII-343 p.
Description : Note : Notes bibliogr.
Édition : London : Springer , cop. 1998
Éditeur scientifique : Jean-Paul Laumond
Lien : [catalogue](#)

Directeur de publication (1)

- **La robotique mobile**
Description matérielle : 345 p.
Description : Note : Notes bibliogr. Index
Édition : Paris : Hermès science publications , 2001
Directeur de publication : Jean-Paul Laumond
Lien : [catalogue](#)

Autre (1)

- **Geometry and Robotics**
Workshop, Toulouse, France, May 26-28, 1988 Proceedings
Description matérielle : 1 online resource
Édition : Berlin, Heidelberg : Springer-Verlag : Springer e-books , 1989
Auteur du texte : Jean-Daniel Boissonnat
Autre : Jean-Paul Laumond
Lien : [catalogue](#)

Documents à propos de cet auteur

Documents à propos de l'auteur Jean-Paul Laumond

[Voir le document au sujet de cet auteur](#)

Pages dans data.bnf.fr

Auteurs reliés

[Auteurs reliés à Jean-Paul Laumond](#)

Cette page dans l'atelier

[Jean-Paul Laumond dans les pages Atelier de data.bnf.fr](#)

L'atelier de data.bnf.fr vous propose un espace expérimental, pour découvrir ses données. Frises chronologiques, cartes, galeries d'images vous conduisent vers les ressources de la BnF.

Sources et références

Voir dans le catalogue général de la BnF

<https://catalogue.bnf.fr/ark:/12148/cb13488394v>

Sources de la notice

Robot motion planning and control / J. - P. Laumond (ed.), cop. 1998

[Collège de france \(2018-08-06\)](#)