



Bioinspired legged locomotion : models, concepts, control and applications /

Sharbafi, Maziar Ahmad,
Seyfarth, André,

Butterworth-Heinemann,
2017

Libros electrónicos

Recursos electrónicos

Monografía

<https://rebiunoda.pro.baratznet.cloud:28443/OpacDiscovery/public/catalog/detail/b2FpOmNlbGVicmF0aW9uOmVzLmJhcmF0ei5yZW4vMTk2ODcxMTg>

Título: Bioinspired legged locomotion models, concepts, control and applications edited by Maziar Ahmad Sharbafi, André Seyfarth

Editorial: Amsterdam Butterworth-Heinemann 2017

Descripción física: 1 recurso en línea (669 p.) il.

Mención de serie: ScienceDirect All Books

Bibliografía: Incluye referencias bibliográficas e índice

Detalles del sistema: Modo de acceso: World Wide Web

ISBN: 9780128037744 libro electrónico) 0128037741 libro electrónico) 9780128037669 0128037660

Materia: Robotics Human locomotion Artificial legs TECHNOLOGY & ENGINEERING / Engineering (General)
bisacsh Artificial legs. fast Human locomotion. fast Robotics. fast

Autores: Sharbafi, Maziar Ahmad, Seyfarth, André,

Baratz Innovación Documental

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