



# 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:28443/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](mailto:informa@baratz.es)

