



Underwater Robots 2nd Edition Motion and Force Control of Vehicle-Manipulator Systems /

Antonelli, Gianluca.

Springer Berlin Heidelberg,
2006.

Libro electrónico

Monografía

<https://rebiunoda.pro.baratznet.cloud:38443/OpacDiscovery/public/catalog/detail/b2FpOmNlbgVicmF0aW9uOmVzLmJhemF0ei5yZW4vMzU1MzY5NDM>

Título: Underwater Robots 2nd Edition Motion and Force Control of Vehicle-Manipulator Systems by Gianluca Antonelli.

Editorial: Berlin, Heidelberg Springer Berlin Heidelberg 2006.

Descripción física: 1 recurso en línea (XXVIII, 268 p. 133 illus.).

Mención de serie: Springer Tracts in Advanced Robotics 1610-7438 2

ISBN: 978-3-540-31753-1 9783540317524

Entidades: SpringerLink (plataforma)

Punto acceso adicional serie-Título: Springer Tracts in Advanced Robotics 1610-7438 2

Baratz Innovación Documental

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