

Recherche en cours

Personne = Kőkösy
Annemarie

1 ressource a été trouvée.

Consensus décentralisé de type meneur/suiveur pour une flotte de robots coopératifs soumis à des contraintes temporelles

Anggraeni Pipit - 2019

Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

→ Thèse



 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/176841a7-811a-43d7-bf7a-7b53e5f183cf>