

VIENT DE PARAÎTRE

LA ROBOTIQUE MOBILE

sous la direction de
Jean-Paul Laumond, LAAS du CNRS

Les six chapitres de cet ouvrage tentent de dresser un état de l'art par l'analyse des trois grandes fonctions de la robotique mobile. Deux chapitres sont consacrés à la perception, perception pour la localisation et perception pour la modélisation. Deux chapitres sont consacrés à la décision : la planification de mouvements sans collision et la planification de tâches. Deux chapitres ont trait à la commande : commande des robots mobiles à roues et commandes des robots mobiles à pattes.

La présentation thématique focalisée sur des champs disciplinaires bien établis, comme la commande des systèmes, l'algorithmique de l'interférence, l'algorithmique géométrique ou le traitement du signal et de l'image a été privilégiée.



Sommaire

1. Planification de mouvement pour robots mobiles non holonomes
Jean-Paul Laumond et Florent Lamiroux, LAAS, Sepenta Sekhavat, INRIA
 2. Commande des robots mobiles à roues – Claude Samson et Pascal Morin, INRIA
 3. Perception pour la localisation – Patrick Rives, INRIA et Michel Devy, LAAS
 4. Perception pour la navigation et la commande – Patrick Rives, INRIA et Michel Devy, LAAS
 5. Planification et décision – Malik Ghallab, LAAS
 6. Les robots marcheurs bipèdes – Bernard Espiau et Frank Genot, INRIA
- Bibliographie – Index

87 € • 570,68 F • 352 pages • 2001 • ISBN 2-7462-0246-8



Bon de commande à adresser à HERMES Science Publications – 8, quai du Marché-Neuf – 75004 Paris
Téléphone : 01 53 10 15 20 • Télécopie : 01 53 10 15 21 • www.hermes-science.com

Nom.....
Société/Organisme.....
Adresse.....
Code postal et ville.....

Laumond – La robotique mobile – 92,70 € ou 608,07 F (frais de port et emballage inclus)

Règlement joint par :

Chèque

Carte **VISA** ou *Amex* → indiquer le numéro et la date d'expiration de la carte :

Date et signature

Numéro (16 chiffres)

Validité : _ _ / _ _