

Judul:

Knowledge representations for planning manipulation tasks

Pengarang/Penulis:

Zacharias, Franziska, author

Subjek:

Knowledge representation (information theory); Robots -- Control systems; Computers -- Expert systems

Nomor Panggil:

e20398504

Penerbitan:

Springer

Link Terkait:

- [Deskripsi Bibliografi](#)
- [Abstrak](#)
- [Dokumen Yang Mirip](#)
- [Universitas Indonesia Library](#)