Name: 1999

Occurences:
  · Einrichtungen > Fakultäten > Fakultät für Informatik > Lehrstühle der Informatik > Informatik 6 - Lehrstuhl für Echtzeitsysteme und Robotik (Prof. Knoll)
entries:

[1/25]: Knoll, A., Autonomie für situierte Robotersysteme - Stand und Perspektiven, 1999

[2/25]: Baumann, Andrea; Baginski, Boris; Riesner, Stefan, ROBCL - A Distributed Object-Oriented Robot Programming Language, Proceedings of the 8th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, 1999


[18/25]: Zhang, Jianwei; Brinkskröder, G.; Knoll, Alois, Visuelles Reinforcement-Lernen zur Feinpositionierung eines Roboterarms über kompakte Zustandskodierung, 15. Fachgespräch Autonome Mobile Systeme, 1999

[19/25]: Zhang, Jianwei; Collani, Yorck von; Knoll, Alois, Interactive Assembly by a Two-Arm Robot Agent, Robotics and Autonomous Systems, 1999, 29, 91--100


[21/25]: Zhang, Jianwei; Knoll, Alois, Designing fuzzy controllers by rapid learning, Fuzzy Sets and Systems, 1999, 101, 2

[23/25]: Zhang, Jianwei; Knoll, Alois; Renners, Ingo, Efficient learning of non-uniform B-splines for modelling and control, International Conference on Computational Intelligence for Modelling, Control and Automation, 1999
