



Contenido archivado el 2024-06-18



A Robotic Sense of Movement

Resultados

Información del proyecto



RoboSoM

Identificador del acuerdo de subvención:
248366

[Sitio web del proyecto](#)

Proyecto cerrado

Fecha de inicio
1 Diciembre 2009

Fecha de finalización
31 Mayo 2013

Financiado con arreglo a

Specific Programme "Cooperation": Information and communication technologies

Coste total

€ 2 170 862,00

Aportación de la UE

€ 1 659 000,00

Coordinado por

SCUOLA SUPERIORE DI STUDI
UNIVERSITARI E DI
PERFEZIONAMENTO S ANNA
 Italy

CORDIS proporciona enlaces a los documentos públicos y las publicaciones de los proyectos de los programas marco HORIZONTE.

Los enlaces a los documentos y las publicaciones de los proyectos del Séptimo Programa Marco, así como los enlaces a algunos tipos de resultados específicos, como conjuntos de datos y «software», se obtienen dinámicamente de [OpenAIRE](#).

Publicaciones

[Foot Placement Modification for a Biped Humanoid Robot with Narrow Feet](#)

Autores: Kenji Hashimoto; Kentaro Hattori; Takuya Otani; Hun-Ok Lim; Atsuo Takanishi

Publicado en: WileyScientificWorldJournal 2014

Identificador permanente: Digital Object Identifier:10.1155/2014/259570; PubMed ID:24592154; PubMed Central ID:PMC3926377; Microsoft Academic Graph Identifier:2042115902

[A Comparison between Two Force-Position Controllers with Gravity Compensation Simulated on a Humanoid Arm](#)

Autores: Muscolo, Giovanni Gerardo; Hashimoto, Kenji; Takanishi, Atsuo; Dario, Paolo

Publicado en: WileyJournal of Robotics, Vol 2013 (2013) 2013

Identificador permanente: Digital Object Identifier:10.1155/2013/256364; Microsoft Academic Graph Identifier:1975163349; Handle:11562/1048987; Handle:11583/2722139; Handle:11382/373247

[Decision Making under Uncertainty: A Quasimetric Approach](#)

Autores: N'Guyen, Steve; Moulin-Frier, Clément; Droulez, Jacques

Publicado en: Public Library of Science (PLOS)PLOS ONE, Public Library of Science, 2013, 8 (12), pp.e83411. <10.1371/journal.pone.0083411> 2013

Identificador permanente: Digital Object Identifier:10.1371/journal.pone.0083411; Digital Object Identifier:10.48550/arxiv.1401.0180; PubMed ID:24376697; PubMed Central ID:PMC3869775; arXiv:http://arxiv.org/abs/1401.0180; Microsoft Academic Graph Identifier:1981587768

[Walking stabilization based on gait analysis for biped humanoid robot](#)

Autores: Kenji Hashimoto; Atsuo Takanishi; Yuki Takezaki; Hun-ok Lim

Publicado en: Informa UK LimitedCrossref 2013

Identificador permanente: Digital Object Identifier:10.1080/01691864.2013.777015; Microsoft Academic Graph Identifier:2083404334

[Cross-Cultural Perspectives on Emotion Expressive Humanoid Robotic Head: Recognition of Facial Expressions and Symbols](#)

Autores: Nobutsuna Endo; Tatsuhiro Kishi; Kenji Hashimoto; Gabriele Trovato; Atsuo Takanishi; Massimiliano Zecca

Publicado en: Springer Science and Business Media LLCrossref 2013

Identificador permanente: Digital Object Identifier:10.1007/s12369-013-0213-z; Microsoft Academic Graph Identifier:2157973708

[Differences in gaze anticipation for locomotion with and without vision](#)

Autores: Colas Nils Authié; Colas Nils Authié; Colas Nils Authié; Colas Nils Authié; Pauline M Hilt; Steve eNGuyen; Alain eBerthoz; Daniel eBennequin

Publicado en: Frontiers Media SAFrontiers in Human Neuroscience 2015

Identificador permanente: Digital Object Identifier:10.3389/fnhum.2015.00312; PubMed ID:26106313; PubMed Central ID:PMC4458691; Microsoft Academic Graph Identifier:1569398523

[Head stabilization in a humanoid robot: models and implementations](#)

Autores: Falotico E.; Cauli N.; Kryczka P.; Hashimoto K.; Berthoz A.; Takanishi A.; Dario P.; Laschi C.

Publicado en: Springer Science and Business Media LLCrossref 2016

Identificador permanente: Digital Object Identifier:10.1007/s10514-016-9583-z; Microsoft Academic Graph Identifier:2470422965; Handle:11382/509092; Handle:20.500.11769/420623

[From Noisy Point Clouds to Complete Ear Shapes: Unsupervised Pipeline](#)

Autores: Filipa Valdeira; Ricardo Ferreira; Alessandra Micheletti; Claudia Soares

Publicado en: Institute of Electrical and Electronics Engineers (IEEE)IEEE Access 2021

Identificador permanente: Digital Object

Identifier:10.1109/access.2021.3111811; Digital Object

Identifier:10.48550/arxiv.2008.09831; arXiv:http://arxiv.org/abs/2008.09831;

Microsoft Academic Graph Identifier:3201045539; Handle:2434/869818

[A computational approach on the co-development of artificial visual sensorimotor](#)

Autores: Ricardo Ferreira; Alexandre Bernardino; Jonas Ruesch

Publicado en: SAGE PublicationsCrossref 2013

Identificador permanente: Digital Object

Identifier:10.1177/1059712313492176; Microsoft Academic Graph

Identifier:2071075897

Última actualización: 16 Julio 2019

Permalink: <https://cordis.europa.eu/project/id/248366/results/es>

