

# Bibliografia

- [1] Peter Corke Seth Hutchinson, Greg Hager. *A Tutorial on Visual Servo Control*, May 14, 1996.
- [2] Siciliano Sciavicco. *Robotica industriale, seconda edizione*. McGraw-Hill Libri Italia, Milano, 2000.
- [3] A. Zisserman R. Hartley. *Multiple view geometry in computer vision*. Cambridge, 2000.
- [4] William J. Wilson. *Visual Servo Control of Robots Using Kalman Filter Estimates of Robot Pose Relative To Work-Pieces*. in *Visual Servoing* (K.Hashimoto, ed.) pp.71-104, World Scientific, 1994.
- [5] J.-P. Laumond (Ed.). *Robot motion planning and control (Lecture notes in control and information sciences 229)*. Springer, 1998.
- [6] Andrea Michielotto Nicola Perfetti. *Metodi di filtraggio e stima applicati alla localizzazione di robot mobili*. Master's thesis, Università di Pisa - Ingegneria Informatica, 1998.
- [7] A.Bicchi P.Murrieri, D.Fontanelli. *A Hybrid-Control Approach to the Parking Problem of a Wheel Vehicle Using Limited View-Angle Visual Feedback*, January 2003.
- [8] K-Team Koala Robot. <http://www.k-team.com/robots/koala/index.html>.
- [9] Kodak EZ200 Web-Cam  
. <http://www.kodak.com/global/en/service/products/ekn011772.html>.
- [10] Intel Open Source Computer Vision Library.  
<http://www.intel.com/research/mrl/research/opencv/>.
- [11] Leonardo Daga. *Filtro di Kalman*. <http://digilander.iol.it/LeoDaga>.

## BIBLIOGRAFIA

---

- [12] Elisabetta Fabrizi. *Filtro di Kalman esteso applicato al problema della localizzazione nella robotica mobile.*  
[www.dia.uniroma3.it/autom/Strumentazione/kalman loc.pdf](http://www.dia.uniroma3.it/autom/Strumentazione/kalman%20loc.pdf).