# Robotics and Autonomous Systems

<https://ou-publier.cirad.fr/node/5427>

**Editeur commercial :** Elsevier (Pays-Bas)

**Site Web :** <http://www.journals.elsevier.com/robotics-and-autonomous-systems>
**Informations aux auteurs :** <https://www.elsevier.com/journals/robotics-and-autonomous-systems/0921-8890/guide-for-authors>

**Présentation de la revue**
**Langue originale :**

Robotics and Autonomous Systems will carry articles describing fundamental developments in the field of robotics, with special emphasis on autonomous systems. An important goal of this journal is to extend the state of the art in both symbolic and sensory based robot control and learning in the context of autonomous systems.

Robotics and Autonomous Systems will carry articles on the theoretical, computational and experimental aspects of autonomous systems, or modules of such systems.

Application environments of interest include industrial, outdoor and outer space where advanced robotic techniques are required for autonomous systems to accomplish goals without human intervention; this includes robotics for hazardous and hostile environments.

**Thèmes :**
Modélisation
Mathématiques, informatique

**Libre accès :** Libre accès optionnel payant

**Langues :** Anglais

**Notoriété :**
A Comité de lecture avec SCImago Journal Rank (SJR)
A Comité de lecture avec Facteur d'impact (FI)

**Informations générales**
**Titre abrégé (ISO) :** Robot. Auton. Syst.
**ISSN :** 0921-8890 (ISSN-L); 0921-8890 (Papier); 1872-793X (Electronique)
**Périodicité :** 12 n°/an (Mensuel)
**Informations complémentaires :**

Embargo : 24 mois après publication de l'article, la version post-print peut être déposée sur une archive ouverte (ex : Agritrop).

**Types d'articles :** Articles de recherche, Forum, Comptes rendus de conférences

**Frais de publication :** Non
**Coût du libre accès optionnel :** 2840 $ (mise à jour le 01/01/2021)

**Données de la recherche**
**Politique d'accès aux données de la recherche :** Dépôt recommandé
**Entrepôts de données recommandés par la revue :** <https://www.elsevier.com/authors/author-resources/research-data/data-base-linking#repositories>

Mise à jour le 01/10/2022 © Cirad, 2024