

- | | |
|-------------------------|---|
| 1. Record Nr. | UNICAMPANIAVAN00107803 |
| Autore | Cheah, Chien Chern |
| Titolo | Task-Space Sensory Feedback Control of Robot Manipulators / Chien Chern Cheah, Xiang Li |
| Pubbl/distr/stampa | Singapore, : Springer, 2015 |
| ISBN | 978-98-12-87061-2 |
| Descrizione fisica | vii, 223 p. ; 24 cm |
| Altri autori (Persone) | Li, Xiang |
| Lingua di pubblicazione | Inglese |
| Formato | Materiale a stampa |
| Livello bibliografico | Monografia |
-
- | | |
|-------------------------|--|
| 2. Record Nr. | UNICAMPANIAVAN00299447 |
| Autore | Ascione, Luigi |
| Titolo | Progettazione dei ponteggi metallici secondo le attuali norme sulla sicurezza nei cantieri / Luigi Ascione, Anna D'Aponte, Gianfranco Marra |
| Pubbl/distr/stampa | Napoli, : Liguori, 2016 |
| Descrizione fisica | IX, 240 p. : ill. ; 24 cm |
| Altri autori (Persone) | D'Aponte, Anna
Marra, Gianfranco |
| Soggetti | Ponteggi |
| Lingua di pubblicazione | Italiano |
| Formato | Materiale a stampa |
| Livello bibliografico | Monografia |
| Sommario/riassunto | Il volume, propone una panoramica generale sulle diverse tipologie di ponteggi metallici fissi. Sono esaminate in dettaglio le procedure di progettazione e verifica degli elementi che ne costituiscono la struttura portante nel rispetto della normativa vigente. Nel primo capitolo, |

prevalentemente descrittivo, sono illustrati diversi esempi di ponteggi metallici nonché aspetti generali connessi alla terminologia in uso ed alle normative di riferimento. Nei capitoli successivi e relativi allegati sono presentati due esempi progettuali di ponteggi, rispettivamente, a “telai prefabbricati” e “a tubi e giunti”. Sono illustrate le caratteristiche geometriche e meccaniche di ciascun elemento portante, le combinazioni di carico, le corrispondenti verifiche di resistenza e di stabilità.
