

|                         |   |
|-------------------------|---|
| 1. Record Nr.           | UNICASQA10018637  |
| Autore                  | Sciavicco, Lorenzo <ing.>   |
| Titolo                  | Modeling and control of robot manipulators / Lorenzo Sciavicco, Bruno Siciliano |
| Pubbl/distr/stampa      | New York \etc.!, : McGraw-Hill, c1996   |
| ISBN                    | 0070572178<br>0071147268  |
| Descrizione fisica      | XVII, 358 p. : ill., 24 cm.   |
| Collana                 | McGraw-Hill series in electrical and computer engineering , . Control Theory    |
| Altri autori (Persone)  | Siciliano, Bruno <1959- >   |
| Disciplina              | 629.8   |
| Soggetti                | Robotica  |
| Lingua di pubblicazione | Inglese   |
| Formato                 | Materiale a stampa  |
| Livello bibliografico   | Monografia  |