

1. Record Nr.	UNINA990002070540403321
Autore	Simon, Eugène Louis <1838-1924>
Titolo	Etude sur les crustaces terrestres et fluviatiles recueillis en Tunisie en 1883, 1884, 1885 par MM. A. Letourneux, M.Sedillot et Valery Mayet, membres de la Mission de l'exploration scientifique de la Tunisie / Eugene Simon
Pubbl/distr/stampa	Paris : Imprimerie Nationale, 1885
Descrizione fisica	21 pp. ; 25 cm
Collana	Exploration scientifique de la Tunisie ; 2
Disciplina	913
Locazione	DAGEN
Collocazione	61 X.7/75.2
Lingua di pubblicazione	Italiano
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia

2. Record Nr.	UNINA990006892880403321
Autore	Nicolini, Fausto
Titolo	Giambattista Vico e i figli Luisa e Gennaro : voci inedite del <Repertorio> degli scrittori napoletani a cura diBenedetto Nicolini / Fausto Nicolini
Pubbl/distr/stampa	Napoli, : s.e., 1982
Descrizione fisica	52 p. ; 24 cm
Disciplina	945
Locazione	FSPBC FARBC
Collocazione	XIV A 667 FONDO ROSSI 3993
Lingua di pubblicazione	Italiano
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia

3. Record Nr.	UNINA9911009231803321
Autore	LIU Hui
Titolo	Time Series Predictive Control in Robotics
Pubbl/distr/stampa	Les Ulis : , : EDP Sciences, , 2024 ©2024
ISBN	9782759835102 2759835103
Edizione	[1st ed.]
Descrizione fisica	1 online resource (232 pages)
Collana	Current Natural Sciences Series
Soggetti	Technology & Engineering / Robotics
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Nota di contenuto	Frontmatter -- Preface -- Abbreviations -- Contents -- Chapter 1 Introduction -- Chapter 2 Robot Navigation Position Time Series Predictive Control -- Chapter 3 Mobile Robot Power Time Series Predictive Control -- Chapter 4 Robot Arm Time Series Predictive Control -- Chapter 5 Unmanned Vehicle Time Series Predictive Control -- Chapter 6 Wearable Assistive Robot Time Series Predictive Control -- Chapter 7 Intelligent Manufacturing Performance Prediction and Application
Sommario/riassunto	No detailed description available for "Time Series Predictive Control in Robotics".