

1. Record Nr.	UNINA9910133186803321
Titolo	Biology international : the news magazine of the International Union of Biological Sciences (IUBS)
Pubbl/distr/stampa	Paris, : The Union, ©1980-©2013
ISSN	1813-8047
Descrizione fisica	1 online resource
Disciplina	574/.05
Soggetti	Biology Life sciences Biological Science Disciplines Biologie Sciences de la vie biological sciences Periodical Periodicals.
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Periodico
Note generali	Title from cover.

2. Record Nr.	UNINA9910821009403321
Autore	Tsourdos Antonios
Titolo	Cooperative path planning of unmanned aerial vehicles // Antonios Tsourdos, Brian White and Madhavan Shanmugavel
Pubbl/distr/stampa	Chichester, West Sussex, U.K. ; ; Hoboken, N.J., : Wiley, 2011
ISBN	9780470974643 0470974648 9780470974636 047097463X 9780470975206 0470975202
Edizione	[1st ed.]
Descrizione fisica	1 online resource (216 p.)
Collana	Aerospace Series ; ; v.32
Altri autori (Persone)	WhiteBrian <1947 June 6-> ShanmugavelMadhavan
Disciplina	629.132/5
Soggetti	Drone aircraft - Automatic control Guidance systems (Flight) Airplanes - Piloting - Mathematics Airplanes - Piloting - Planning Airways - Mathematical models
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Note generali	Description based upon print version of record.
Nota di bibliografia	Includes bibliographical references and index.
Nota di contenuto	Cooperative Path Planning of Unmanned Aerial Vehicles; Contents; About the Authors; Series Preface; Preface; Acknowledgements; List of Figures; List of Tables; Nomenclature; 1 Introduction; 2 Path Planning in Two Dimensions; 3 Path Planning in Three Dimensions; 4 Collision Avoidance; 5 Path-Following Guidance; 6 Path Planning for Multiple UAVs; Appendix A Differential Geometry; Appendix B Pythagorean Hodograph; Index
Sommario/riassunto	An invaluable addition to the literature on UAV guidance and cooperative control, Cooperative Path Planning of Unmanned Aerial Vehicles is a dedicated, practical guide to computational path planning for UAVs. One of the key issues facing future development of UAVs is path planning: it is vital that swarm UAVs/ MAVs can cooperate

together in a coordinated manner, obeying a pre-planned course but able to react to their environment by communicating and cooperating. An optimized path is necessary in order to ensure a UAV completes its mission efficiently, safely, and successfully. Foc

3. Record Nr.	UNISA996689982603316
Autore	QUADRI, Giovanni
Titolo	Un presunto caso di legge atipica : la legge che regola i rapporti fra stato e confessioni religiose diverse dalla cattolica / Giovanni Quadri
Pubbl/distr/stampa	Milano, : Giuffrè, 1968
Descrizione fisica	[557]-636 p. ; 24 cm
Disciplina	322.10945
Soggetti	Comunità religiose - Rapporti [con lo] Stato - Italia
Collocazione	XVI.7.Misc. 733
Lingua di pubblicazione	Italiano
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Note generali	Estratto da: Scritti degli allievi offerti ad Alfonso Tesauro nel quarantesimo anno dell'insegnamento, Milano : Giuffrè, 1968., vol. 2.