

1. Record Nr.	UNINA9910332056303321
Autore	Gautier Alban
Titolo	Beowulf au paradis : Figures de bons païens dans l'Europe du Nord au haut Moyen Âge // Alban Gautier
Pubbl/distr/stampa	Paris, : Éditions de la Sorbonne, 2019
ISBN	979-1-03-510133-6
Descrizione fisica	1 online resource (793 p.)
Soggetti	History Medieval & Renaissance Studies paganisme Europe du Nord christianisme damnation auteurs chrétiens poème anglo-saxon salut des âmes histoire héroïque bon païens
Lingua di pubblicazione	Francese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Sommario/riassunto	<p>Les autorités et les penseurs chrétiens du Moyen Âge ont, en règle générale, tenu un discours extrêmement négatif à l'égard de ceux qu'ils appelaient les païens, qu'il s'agisse de figures polythéistes du passé ou d'individus professant au présent une autre religion : stupides, brutaux, sans foi ni loi, les païens sont ordinairement donnés pour damnés. Pourtant, dans l'Europe du Nord entre la fin du vie et le début du xiie siècle, une poignée de personnages ont été reconnus comme de « bons païens » par des auteurs chrétiens : certains sont regardés comme fondateurs, vertueux, voire exemplaires, et il arrive même qu'on laisse entendre que l'un ou l'autre d'eux a pu accéder au salut. Ainsi le poème anglo-saxon Beowulf met en scène des personnages héroïques et</p>

positifs, laissant planer le doute sur leur sort ultime, enfer ou paradis. De fait, selon les contextes politiques, sociaux, et culturels, les réponses à ce double problème de la vertu et du salut des païens ont été très variables : ainsi, si certaines sociétés ont rapporté sans trop de réticences l'histoire héroïque de leurs ancêtres païens, d'autres ont été amenées à refouler l'essentiel d'un passé jugé incompatible avec le nouveau contexte religieux. L'enquête progresse de façon à la fois géographique et chronologique, explorant tour à tour l'Irlande, les marges septentrionales du royaume des Francs, l'Angleterre, le pays de Galles, la Scandinavie et le monde slave occidental. Dans toutes ces régions, la question des bons païens permet d'éclairer la manière dont, au prix d'accommodements et de bricolages théologiques, les sociétés nouvellement converties ont appris à parler d'elles-mêmes à travers le miroir de l'Autre païen.

2. Record Nr.	UNINA9910633930903321
Autore	Liao Wenhe
Titolo	Error Compensation for Industrial Robots // by Wenhe Liao, Bo Li, Wei Tian, Pengcheng Li
Pubbl/distr/stampa	Singapore : , : Springer Nature Singapore : , : Imprint : Springer, , 2023
ISBN	981-19-6168-9
Edizione	[1st ed. 2023.]
Descrizione fisica	1 online resource (247 pages)
Collana	Intelligent Technologies and Robotics Series
Disciplina	629.8
Soggetti	Automatic control Robotics Automation Physics Industrial engineering Production engineering Measurement Measuring instruments Control, Robotics, Automation Robotic Engineering Applied and Technical Physics Industrial and Production Engineering Measurement Science and Instrumentation
Lingua di pubblicazione	Inglese

Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Nota di bibliografia	Includes bibliographical references.
Nota di contenuto	Part 1 Theories -- Chapter 1 Introduction -- Chapter 2 Kinematic modeling -- Chapter 3 Positioning error compensation using kinematic calibration -- Chapter 4 Error-similarity-based positioning error compensation -- Chapter 5 Joint space closed-loop feedback -- Chapter 6 Cartesian space closed-loop feedback -- Part 2 Chapter 7 Applications in robotic drilling -- Chapter 8 Applications in robotic milling.
Sommario/riassunto	This book highlights the basic theories and key technologies of error compensation for industrial robots. The chapters are arranged in the order of actual applications: establishing the robot kinematic models, conducting error analysis, conducting kinematic and non-kinematic calibrations, and planning optimal sampling points. To help readers effectively apply the technologies, the book elaborates the experiments and applications in robotic drilling and milling, which further verifies the effectiveness of the technologies. This book presents the authors' research achievements in the past decade in improving robot accuracy. It is straightforwardly applicable for technical personnel in the aviation field, and provides valuable reference for researchers and engineers in various robotic applications.