

1. Record Nr.	UNINA9910502988303321
Autore	Labbadi Moussa
Titolo	Advanced Robust Nonlinear Control Approaches for Quadrotor Unmanned Aerial Vehicle : Roadmap to Improve Tracking-Trajectory Performance in the Presence of External Disturbances
Pubbl/distr/stampa	Cham : , : Springer International Publishing AG, , 2021 ©2022
ISBN	3-030-81014-3
Descrizione fisica	1 online resource (263 pages)
Collana	Studies in Systems, Decision and Control Ser. ; ; v.384
Altri autori (Persone)	BoukalYassine CherkaouiMohamed
Soggetti	Electronic books.
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia