

- | | |
|-------------------------|--|
| 1. Record Nr. | UNINA9910551618403321 |
| Autore | D'Alessandro, Vincenzo |
| Titolo | Città e campagne nella Sicilia medievale / Vincenzo D'Alessandro |
| ISBN | 9788849134223 |
| Lingua di pubblicazione | Non definito |
| Formato | Materiale a stampa |
| Livello bibliografico | Monografia |
-
- | | |
|-------------------------|--|
| 2. Record Nr. | UNINA9910157604703321 |
| Autore | Arnaez Braschi Enrique Luis |
| Titolo | Enfoque practico de la teoria de robots : con aplicaciones de Matlab / / Enrique Arnaez Braschi |
| Pubbl/distr/stampa | Lima : , : Universidad Peruana de Ciencias Aplicadas (UPC), , 2015 |
| ISBN | 612-318-017-7 |
| Descrizione fisica | 1 online resource (181 p.) |
| Disciplina | 670.4272 |
| Soggetti | Robots
Robotica |
| Lingua di pubblicazione | Spagnolo |
| Formato | Materiale a stampa |
| Livello bibliografico | Monografia |
| Note generali | Description based upon print version of record. |
| Nota di bibliografia | Contiene bibliografia. |
| Nota di contenuto | ENFOQUE PACTICO DE LA TEORIA (...); LEGAL; CONTENIDO; PROLOGO; INTRODUCCION; CAPITULO 1. INTRODUCCION A LA TEORIA DE (...); CAPITULO 2. ARQUITECTURA DEL ROBOT; 2.1 ALGUNAS DEFINICIONES IMPORTANTES; 2.2 TIPOS DE MANIPULADORES POR SU MOVIMIENTO; CAPITULO 3. PLANIFICACION DE TRAYECTORIAS; 3.1 TRAYECTORIA OPTIMA DE TIEMPO MINIMO (...); 3.2 TRAYECTORIA OPTIMA DE TIEMPO MINIMO (...); 3.3 TRAYECTORIA LINEAL EN EL ESPACIO (...); CAPITULO 4. CINEMATICA DE LOS ROBOTS; 4.1 COORDENADAS GENERALIZADAS DE LOS ROBOTS; 4.2 REPRESENTACIONES EN EL ESPACIO DE LA (...); 4.3 TRANSFORMACION DE COORDENADAS
4.4 TRANSFORMACION HOMOGENEA DE COORDENADAS4.5 PROBLEMA |

CINEMATICO DIRECTO; 4.6 EL METODO DE DENAVIT-HARTENBERG (D-H); 4.7 CINEMATICA DE MANIPULADORES DE ESLABONES (...); 4.8 ESPACIO ARTICULAR VERSUS ESPACIO CARTESIANO; 4.9 PROBLEMAS DE CINEMATICA Y LA CINEMATICA (...); 4.10 TRANSFORMACIONES DIFERENCIALES HOMOGENEAS; 4.11 TRANSFORMACION JACOBIANA; 4.12 MATRIZ DE TRANSFORMACION JACOBIANA; 4.13 ROTACIONES DIFERENCIALES; 4.14 CALCULO DE VELOCIDADES ARTICULARES (...); 4.15 SINGULARIDADES; CAPITULO 5. DINAMICA DE LOS ROBOTS; 5.1 MODELO DE LA DINAMICA DEL ROBOT EN (...); 5.2 METODO DIRECTO PARA EL CALCULO DEL (...); 5.3 PROPIEDADES DE LA DINAMICA DEL ROBOT (...); 5.4 REPRESENTACION EN ESPACIO-ESTADO; CAPITULO 6. CONTROLADORES PARA MANIPULADORES (...); 6.1 CONTROL PD DE TORQUE COMPUTADO; 6.2 CONTROL PID DE TORQUE COMPUTADO; 6.3 CONTROL PD CON COMPENSACION DE GRAVEDAD; 6.4 CONTROL ARTICULAR CLASICO; 6.5 CONTROL DE ERROR FILTRADO BASADO EN (...); 6.6 CONTROL ADAPTIVO; 6.7 CONTROL ROBUSTO; 6.8 CONTROL NEURAL-ADAPTIVO Y DIFUSO-ROBUSTO; CAPITULO 7. MODELAMIENTO Y CONTROL DE (...); 7.1 DETERMINACION DEL MODELO CINEMATICO; 7.2 DETERMINACION DEL MODELO DINAMICO; 7.3 PARAMETROS DEL ROBOT Y TRAYECTORIAS (...); 7.4 SIMULACION Y CONTROL PD DE TORQUE COMPUTADO; 7.5 EXCEPCIONES DEL MODELO; APENDICE. INTRODUCCION AL MATLAB; BIBLIOGRAFIA
