

1. Record Nr.	UNINA9910699539303321
Autore	Sicard Pierre
Titolo	Passivity/Lyapunov based controller design for trajectory tracking of flexible joint manipulators [[electronic resource] /] / Pierre Sicard, John T. Wen, and Leonardo Lanari
Pubbl/distr/stampa	Troy, N.Y. : , : NASA Center for Intelligent Robotic Systems for Space Exploration, Rensselaer Polytechnic Institute, , [1992]
Descrizione fisica	1 online resource (53 pages) : digital, PDF file
Collana	NASA CR ; ; 191852
Altri autori (Persone)	WenJohn T LanariLeonardo
Soggetti	Control systems design Controllers Manipulators Robot control Robot dynamics Tracking problem
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Note generali	Title from title screen (viewed Aug. 25, 2010). "August 1992."
Nota di bibliografia	Includes bibliographical references (pages 51-53).