

1. Record Nr.	UNINA9910711217803321
Autore	Kelmar Laura
Titolo	Manipulator servo level world modeling // Laura. Kelmar
Pubbl/distr/stampa	Gaithersburg, MD : , : U.S. Dept. of Commerce, National Institute of Standards and Technology, , 1989
Descrizione fisica	1 online resource
Collana	NIST technical note ; ; 1258
Altri autori (Persone)	KelmarLaura
Soggetti	Manipulators (Mechanism) - Automatic control Robots - Control systems
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Note generali	1989. Contributed record: Metadata reviewed, not verified. Some fields updated by batch processes. Title from PDF title page.
Nota di bibliografia	Includes bibliographical references.