1. Record Nr. UNINA990007374590403321

Autore	Kahl, Wilhelm
Titolo	Grundriss zu den Vorlesungen über Deutsches und Preussisches Verwaltungsrecht / von Wilhelm Kahl
Pubbl/distr/stampa	Guben : Albert Koenig, 1903
Edizione	[3. Ausg.]
Descrizione fisica	52 p. ; 24 cm
Locazione	FGBC
Collocazione	MASSARI BUSTA 1 (29)
Lingua di pubblicazione	Tedesco
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Collezione

2. Record Nr. UNISA990002202350203316

Autore	HODDER, B. W.
Titolo	Economic development in the tropies / B. W. Hodder
Pubbl/distr/stampa	London : Methuen & Co., 1971
Descrizione fisica	XIV, 258 p. ; 23 cm
Disciplina	338.9
Collocazione	338.9 HOD 1 (iep III 207)
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia

3. Record Nr. UNISOBSOBE00066147

Titolo	Canzoniere : Rerum vulgarium fragmenta / Francesco Petrarca ; a cura di Rosanna Bettarini
Pubbl/distr/stampa	Torino, : G. Einaudi
ISBN	9788806168896
Descrizione fisica	2 volumi ; 23 cm
Collana	Nuova raccolta di classici italiani annotati ; 20
Lingua di pubblicazione	Italiano
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Note generali	In cofanetto

4. Record Nr. UNISALENTO991003416049707536

Autore	Scandizzo, Sergio
Titolo	Validation and use test in ama : a road map to successful implementatio / Sergio Scandizzo
Pubbl/distr/stampa	London : Risk books, 2007
ISBN	9781906348045
Descrizione fisica	XVI, 140 p.; 30 cm
Disciplina	332.10681
Soggetti	Rischi
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia

5. Record Nr. UNINA9910637724903321

Autore	Wei Jianming
Titolo	Iterative Learning Control for Nonlinear Time-Delay System / / by Jianming Wei, Hong Wang, Fang Liu
Pubbl/distr/stampa	Singapore : , : Springer Nature Singapore : , : Imprint : Springer, , 2022
ISBN	981-19-6317-7
Edizione	[1st ed. 2022.]
Descrizione fisica	1 online resource (185 pages)
Collana	Mathematics and Statistics Series
Disciplina	629.8
Soggetti	Automatic control System theory Control theory Control and Systems Theory Systems Theory, Control Complex Systems
Lingua di pubblicazione	Inglese
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Nota di contenuto	Introduction -- Adaptive Iterative Learning Control Design for A Class of Uncertain Time-varying Parameterized Nonlinear -- Adaptive Iterative Learning Control Design for Uncertain Time-varying Non-parameterized Nonlinear -- Adaptive Iterative Learning Control Design for Uncertain Time-varying Nonlinear Delay systems -- Observer-based Adaptive Iterative Learning Control Design for Uncertain Time-varying Nonlinear Delay Systems -- Observer-based Adaptive Iterative Learning Control Design for Robotic Manipulator -- Summary and Further Research Outlook.
Sommario/riassunto	This book focuses on adaptive iterative learning control problem for nonlinear time-delay systems. A universal adaptive learning control scheme is provided for a wide classes of nonlinear systems with time-varying delay and input nonlinearity. Proceeding from easy to difficult, this book deals with the adaptive iterative learning control problems for parameterized nonlinear time-delay systems, non-parameterized nonlinear time-delay systems, nonlinear time-delay systems with unknown control direction and nonlinear time-delay systems with un-measurable states. The proposed control schemes can be extended to

the adaptive learning control problem for wider classes of nonlinear systems revelent to abovementioned nonlinear systems. The topics presented in this book are research hot spots of iterative learning control. This book will be a valuable reference for researchers and students working or studying in this area.