

1. Record Nr.	TSI9200803
Autore	Lanari, Leonardo
Titolo	Modellistica e controllo di robot con elementi flessibili : tesi di dottorato di ricerca in ingegneria dei sistemi / Leonardo Lanari ; coordinatore: Gianni Di Pillo ; tutore: Fernando Nicolo ; Universita degli studi di Roma La Sapienza, Facolta di ingegneria, Dipartimento di informatica e sistemistica
Editore	Roma, 1992
Descrizione fisica	1 v
Collocazione	TDR 1992 00803
Lingua di pubblicazione	Italiano
Formato	Tesi di dottorato
Livello bibliografico	Monografia
Note	4. ciclo A. a. 1989-91