

*Robotica A*

*Lezione 20:  
Conclusioni e prospettive*



6-03-2004

*In questo corso abbiamo visto:*

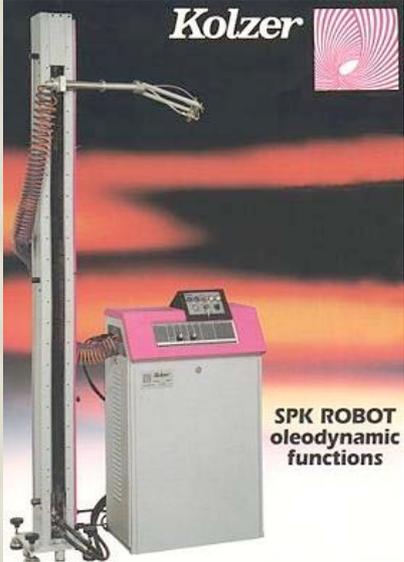


- ⇒ Robot industriali
  - Manipolatori
  
- ⇒ Non abbiamo visto tutto il vedibile!

Lezione 20: Conclusioni e prospettive

6-03-2004 2

*Non questo, perché non ci interessa...*



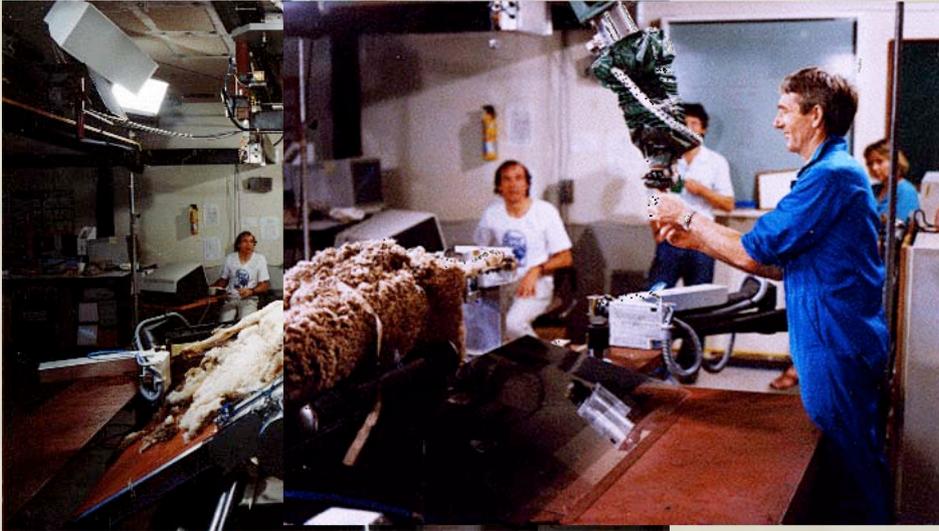
**Kolzer**

**SPK ROBOT  
oleodynamic  
functions**

Lezione 20: Conclusioni e prospettive

6-03-2004 3

*Ma questo sì...*



Lezione 20: Conclusioni e prospettive

6-03-2004 4

*Oppure questi...*



6-03-2004 5



Lezione 20: Conclusioni e prospettive

6-03-2004 6

*Anche attivi, ma serviranno a qualcosa?*



Lezione 20: Conclusioni e prospettive

6-03-2004 7

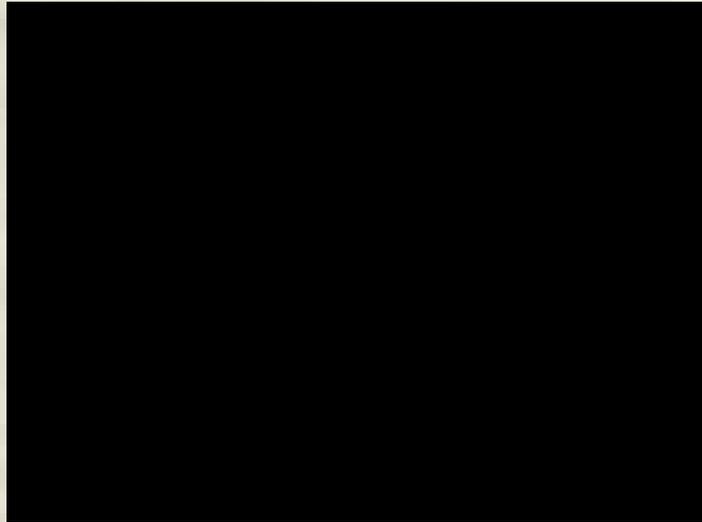
*Non robot, ma molto interessanti:*



Lezione 20: Conclusioni e prospettive

6-03-2004 8

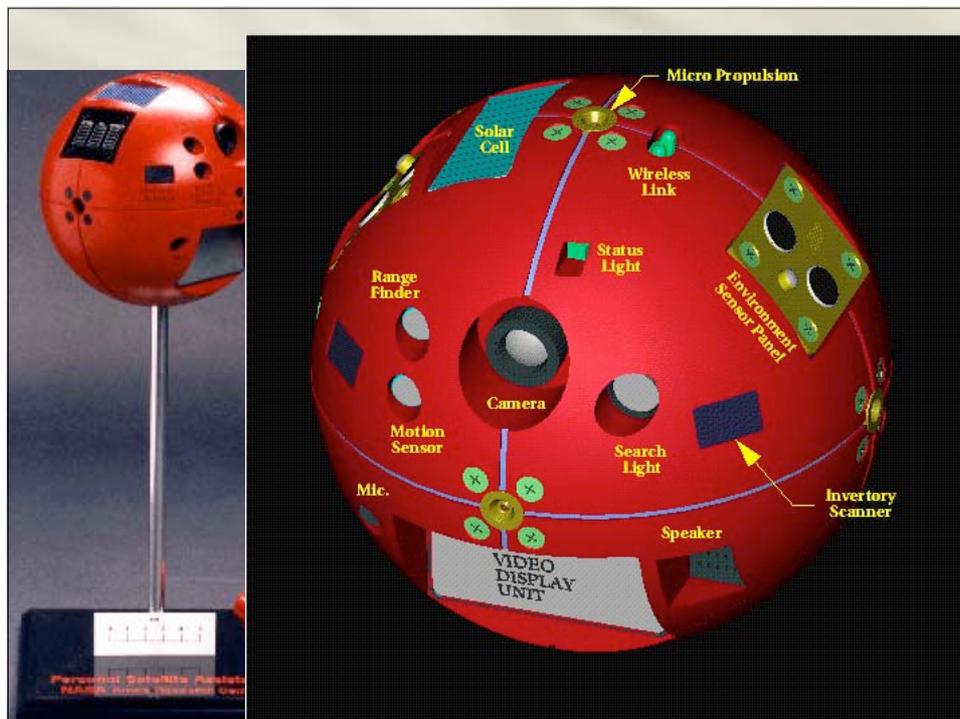
*Resoconto di un congresso:*



Lezione 20: Conclusioni e prospettive

6-03-2004 9





## *Ma allora, la definizione?*

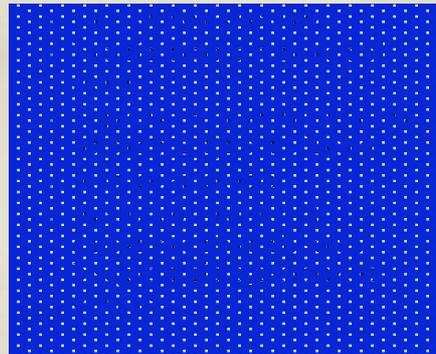
- ⇒ Un braccio manipolatore è un dispositivo meccanico in grado di portare la sua estremità in qualunque posizione con qualunque orientamento all'interno di un certo volume solido (spazio di lavoro) e...
- ⇒ Un robot autonomo?
- ⇒ Sensori...
- ⇒ Attuatori...

## *Io ci provo...*

### ⇒ Robot industriale (manipolatore):

- Dispositivo meccanico assimilabile a un braccio
- La cui estremità abbia almeno 3 gradi di libertà
- Capace di movimenti automatici, controllati, ri-programmabili e condizionabili
- Che possa sostituire l'uomo in uno o più tipi di operazioni...
- Normalmente compiute usando le mani o attrezzi trasportabili con le mani o sistemi amplificatori di forza

### ⇒ Robot mobile autonomo:



⇒ Fine