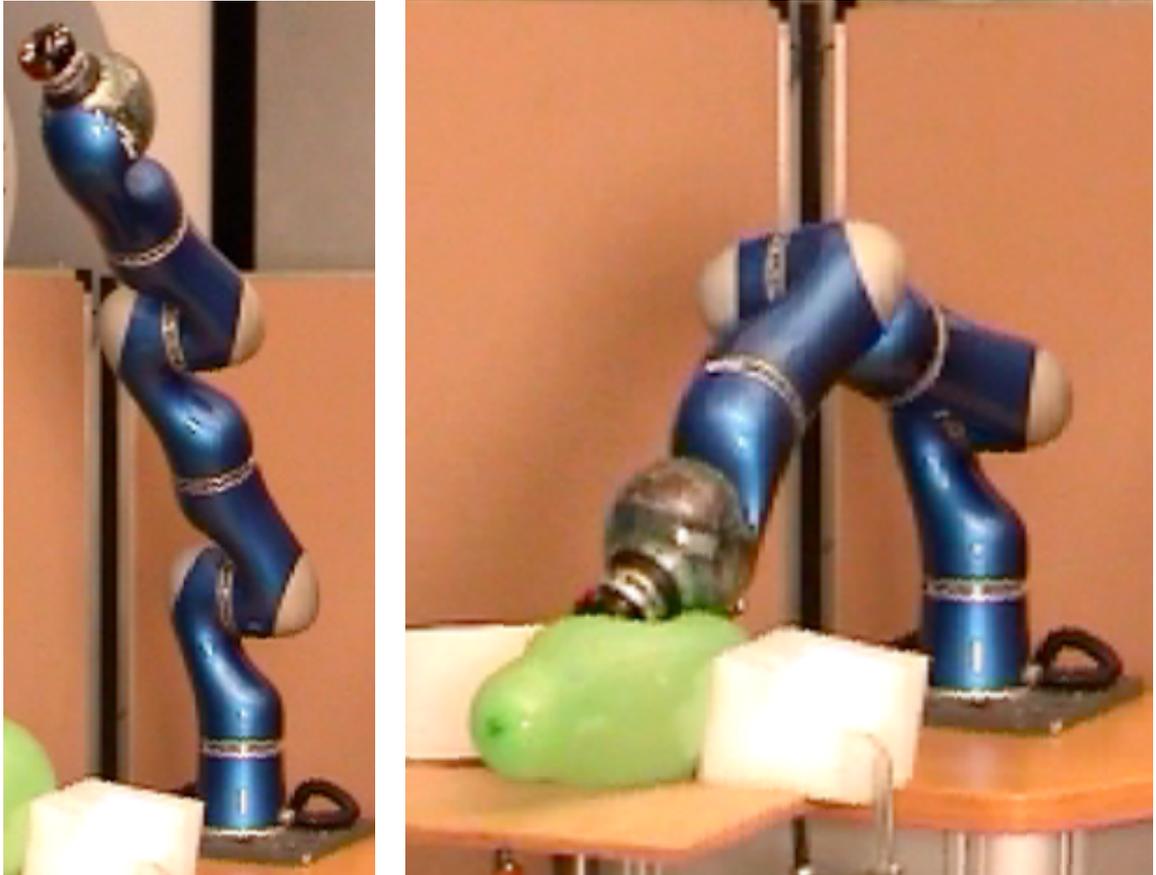


Prova Scritta di Robotica I

30 Giugno 2006



Si assegnino le terne di Denavit-Hartenberg e si costruisca la relativa tabella per il robot a sette gradi di libertà (rotazionali) DLR-III mostrato in figura in due diverse configurazioni. Si tenga presente che il robot ha sia la spalla (primi tre giunti) che il polso (ultimi tre giunti) di tipo sferico. Inoltre il sesto giunto movimentata il corpo a forma di sfera trasparente.

[120 minuti di tempo; libri aperti]