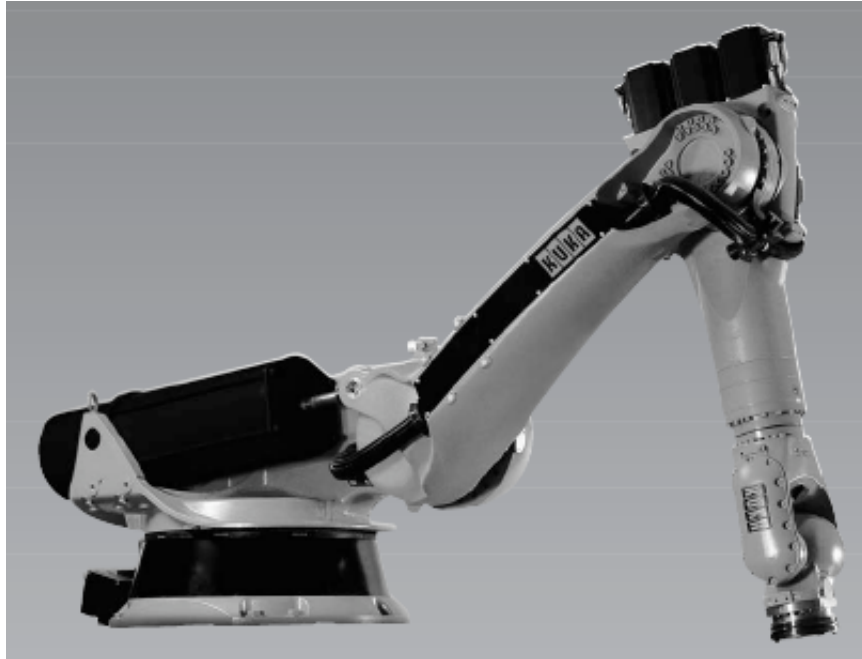


Prova Scritta di Robotica I

23 Marzo 2007



- Assegnare le terne di riferimento secondo il formalismo di Denavit-Hartenberg al robot KUKA KR150K a sei gradi di libertà rotatori in figura e riportare la tabella dei parametri.
- Verificare l'eventuale consistenza tra la configurazione $q = 0$ di Denavit-Hartenberg e la configurazione "zero" (tutti gli angoli di giunto con valori nulli) secondo i campi ammissibili di giunto descritti nella seconda pagina del data sheet di fabbrica. In caso negativo, riportare la tabella di conversione degli angoli tra le due rappresentazioni.

[150 minuti di tempo; libri aperti]

