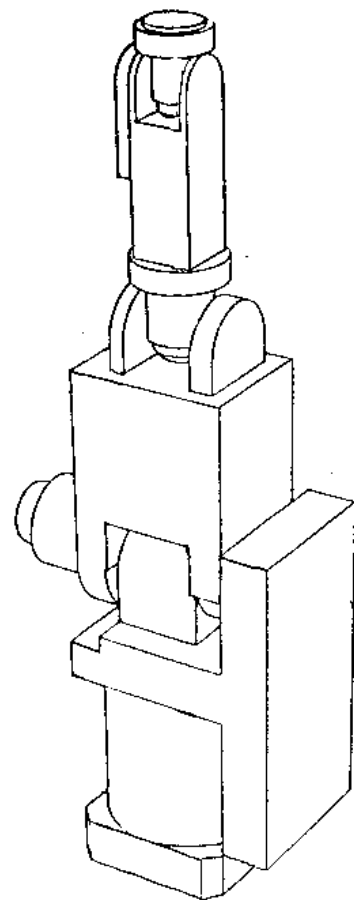
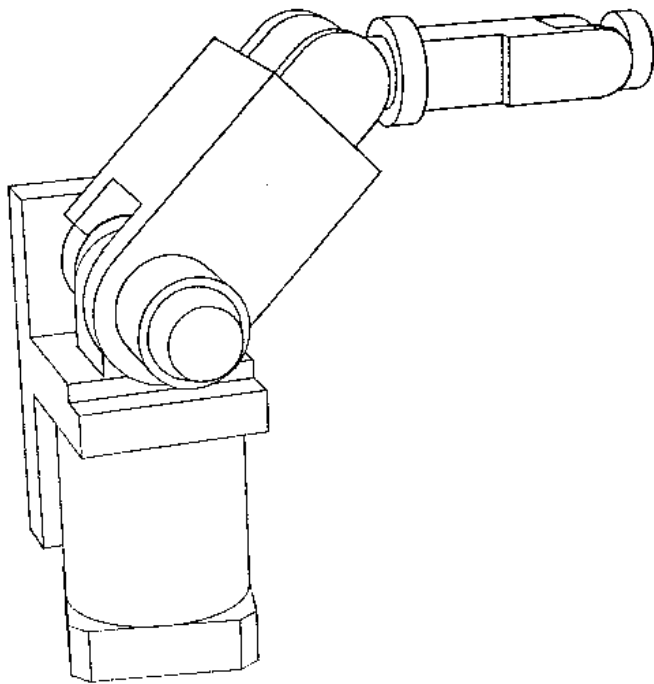


## Compito di Robotica I

Origine: Automazione Industriale, 4 Giugno 1992

Si consideri il robot a 6 giunti rotanti riportato nelle figure. Gli ultimi tre gradi di libertà costituiscono un polso di tipo sferico.

1. Assegnare i sistemi di riferimento ed i parametri di Denavit-Hartenberg.
2. Disegnare il robot in corrispondenza al valore zero delle variabili di giunto.
3. Discutere qualitativamente le singolarità cinematiche di questa struttura.



[90 minuti di tempo; libri aperti]