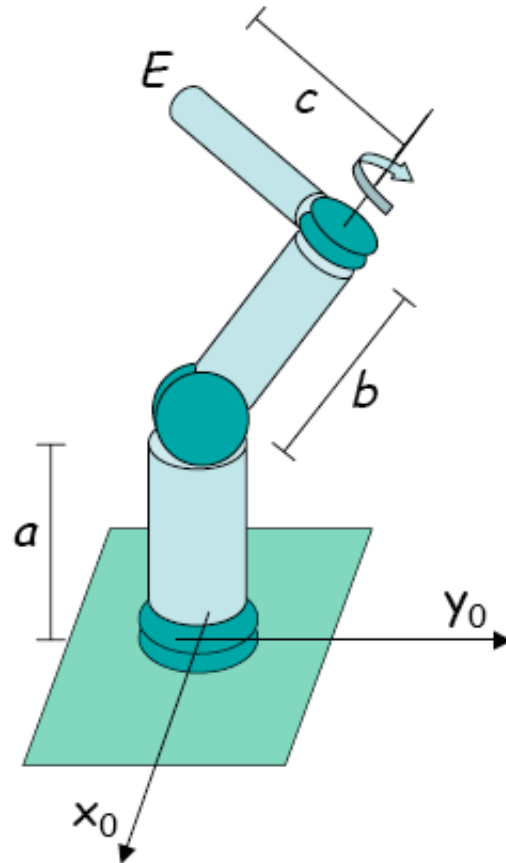


Prova Scritta di Robotica I

13 Settembre 2007

Parte a



Si consideri il robot a tre giunti rotatori mostrato in figura.

- Determinare le terne ed i parametri di Denavit-Hartenberg.
- Calcolare l'espressione (in terna base) della velocità lineare ed angolare di una terna con origine posta sull'organo terminale, nel punto E .

Parte b

Scrivere un programma in pseudo-codice che risolva in modo iterativo/numerico il problema cinematico inverso per il posizionamento desiderato del punto E sopra indicato.

[150 minuti di tempo; libri aperti]