

## Compito di Robotica I

Origine: Robotica I, 11 Luglio 2003

Si consideri il seguente robot Sankyo SR8447 del tipo SCARA a quattro giunti, tutti rotatori tranne il terzo (prismatico con asse verticale).



- [1] Assegnare le terne di riferimento e determinare la relativa tabella dei parametri secondo il formalismo di Denavit-Hartenberg.
- [2] Calcolare lo Jacobiano geometrico ( $6 \times 4$ ) nella forma:

$$\begin{bmatrix} v \\ \omega \end{bmatrix} = J(q)\dot{q}.$$

**Nota:** Si usino i simboli standard per indicare le grandezze costanti (di valore non deducibile dalla sola figura) nella tabella di Denavit-Hartenberg.

[120 minuti di tempo; libri aperti]