

Controllo dei Robot

GENERAZIONE DI UNA TRAIETTORIA ATTRAVERSO UNA SEQUENZA DI POLINOMI PARABILICO-LINEARI CON PASSAGGIO IN PROSSIMITà DI PUNTI DI VIA

Antonio Brandi | Ingegneria dell’Automazione | Paolo Lino

# Titolo 1

Per sostituire il testo segnaposto in questa pagina, è sufficiente selezionarlo tutto e iniziare a digitare, ma non subito.

Leggere prima alcuni suggerimenti per formattare rapidamente la relazione. Potrebbe essere sorprendente scoprire quanto sia facile.

* Serve un titolo? Nella scheda Home è sufficiente fare clic sullo stile del titolo preferito nella raccolta Stili.
* La raccolta include anche altri stili, come quello per una citazione, un elenco numerato o un elenco puntato come questo.
* Per risultati ottimali durante la selezione del testo per la copia o la modifica, non includere uno spazio a sinistra o a destra dei caratteri nella selezione.

## Titolo 2

La foto sul frontespizio può piacere, ma se non è appropriata per la relazione, è facile sostituirla con un'altra personalizzata.

Basta eliminare l'immagine segnaposto. Quindi fare clic su Immagine nella scheda Inserisci per selezionare uno dei propri file.