

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

INDICE

1. Introduzione alla pianificazione di traiettorie
2. Traiettorie nello spazio dei giunti e nello spazio operativo
3. Traiettorie Punto-Punto
4. Traiettorie attraverso una sequenza di punti
   1. Polinomiali
   2. Sequenza di Polinomi
   3. Traiettorie in prossimità dei punti di via
5. Pianificazione di una traiettoria in prossimità dei punti di via
   1. Algoritmo utilizzato
   2. Esempio analitico della pianificazione della traiettoria
   3. Implementazione MATLAB
   4. Risultati e Grafici

Introduzione alla Pianificazione di Traiettorie