

Robotica Medica

Esercitazioni: Inversione della cinematica differenziale

Filippo Arrichiello e Paolo Di Lillo

Università di Cassino e Lazio Meridionale

f.arrichiello, pa.dilillo@unicas.it

<http://webuser.unicas.it/lai/robotica>

webuser.unicas.it/arrichiello

www.paolodilillo.wordpress.com

Anno Accademico 2022/2023

Esercizio 3 I

Estendere i risultati precedenti per una struttura a 3D, ad esempio uno Jaco² a 7 DOFs

Una possibile implementazione è disponibile nel file `soluzione05.zip`