

Elaborato di Robotica
Anno Accademico 2020-2021

Gruppo 2: Montanaro Giuseppe 62719, Smaldore Simone 62728

Realizzare un applicativo in ambiente MATLAB per la pianificazione di traiettorie su percorso assegnato nello spazio dei giunti. L'applicativo dovrà permettere all'utente di scegliere fra le seguenti opzioni:

- sequenza di polinomi cubici con velocità assegnate nei punti di percorso;
- sequenza di polinomi cubici con velocità calcolate nei punti di percorso;
- sequenza di profili trapezoidali con anticipo temporale (passaggio in prossimità dei punti di via), con anticipo specificato dall'utente.