

ALMA MATER STUDIORUM – UNIVERSITÀ DI BOLOGNA

SCUOLA DI INGEGNERIA E ARCHITETTURA
DIPARTIMENTO DI INFORMATICA – SCIENZA E INGEGNERIA
CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA INFORMATICA

TESI DI LAUREA
IN
CONTROLLI AUTOMATICI T

SIMULAZIONE E CONTROLLO E CONTROLLO
MEDIANTE ROS2 DI UN ROBOT MOBILE
TERRESTRE

CANDIDATO:
Enrico Andrini

RELATORE:
Chiar.mo Prof.
Giuseppe Notarstefano

CORRELATORE:
Dott.
Andrea Testa

Indice

Introduzione

