

# Tavole applicative

Corso di Controllo dei Robot

---

E. Puglisi   A. Ryals

13 dicembre 2018

Ingegneria robotica e dell'automazione  
Università di Pisa

Delta robot

# Delta robot

---

## Delta robot - Direct kinematic

$$D_i = R^2 + 2 \cos(q_i) R l_A + l_A^2 - l_B^2 \quad (1)$$

$$E_i = \cos(\theta_i) (2 R + 2 l_A \cos(q_i)) \quad (2)$$