24/10/22

Mattina: abbiamo steso le misure matematiche da adottare tramite la geometria della cinematica inversa.

25/10/22

Pomeriggio: abbiamo disegnato l’antropomorfo realizzando una copia del robot industriale Immagine che contiene testo, lavagna

Descrizione generata automaticamente

Abbiamo inizializzato il codice, partendo dalle variabili e di conseguenza stabilito i sistemi di riferimento.

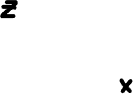


Tabella dei parametri



|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| giunto |  |  |  |  |
| 1 |  |  |  |  |
| 2 |  |  |  |  |
| 3 |  |  |  |  |
| 4 |  |  |  |  |
| 5 |  |  |  |  |
| 6 |  |  |  |  |

Abbiamo iniziato il codice partendo dal floor disegnando la base con l’ingranaggio del primo giunto.

27/10/22

Mattina: partiamo dall’ingranaggio del primo giunto.

