

POLITECNICO DI TORINO

Corso di Laurea in Ingegneria Meccanica

Tesi di Laurea

Dimensionamento di un braccio robotico a 6 assi

Progetto rover Trinity - Team DIANA



Relatore
prof. Stefano Pastorelli

Laureando
Luigi DI RADO
matricola: 204427

ANNO ACCADEMICO 2019 – 2020

Ringraziamenti

I candidati ringraziano vivamente il Granduca di Toscana per i mezzi messi loro a disposizione, ed il signor Von Braun, assistente del prof. Albert Einstein, per le informazioni riservate che egli ha gentilmente fornito loro, e per le utili discussioni che hanno permesso ai candidati di evitare di riscoprire l'acqua calda.

Capitolo 1

Introduzione generale

1.1 Rover

Bibliografia

- [1] G. Galilei, *Nuovi studii sugli astri medicei*, Manuzio, Venetia, 1612.
- [2] E. Torricelli, in “La pressione barometrica”, *Strumenti Moderni*, Il Porcellino, Firenze, 1606.
- [3] E. Torricelli e A. Vasari, in “Delle misure”, *Atti Nuovo Cimento*, vol. III, n. 2 (feb. 1607), p. 27–31.
- [4] Duane J.T., *Learning Curve Approach To Reliability Monitoring*, IEEE Transactions on Aerospace, Vol. 2, pp. 563-566, 1964