



Progetto di Robotica Industriale

Giorgio Ubbriaco 209899

Sommario

[Abstract 3](#_Toc114325999)

[Introduction 3](#_Toc114326000)

[Lambda and Sigma Definition 3](#_Toc114326001)

[Time Definition 3](#_Toc114326002)

[Triangle 3](#_Toc114326003)

[Circumference 3](#_Toc114326004)

[Triangle and Circumference with Time 3](#_Toc114326005)

# Abstract

Il progetto in questione viene presentato facendo riferimento a piccoli cenni di teoria ed evidenziando gli aspetti implementativi delle tecniche e dei modelli considerati e mettendo in luce i risultati ottenuti. È stato utilizzato, come supporto ai plot di simulazione, il Robotics Toolbox sviluppato da Peter Corke.

# Introduction

L’obiettivo di questo progetto di robotica industriale è quello di progettare due algoritmi che permettono al robot industriale di tipologia *puma560* di descrivere in un tempo totale pari a 40 secondi la traiettoria di un triangolo e quella di una circonferenza tenendo conto di una tabella di D-H rappresentante il robot antropomorfo in questione.

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| link | a |  | d |  |
| 1 |  |  |  |  |
| 2 |  |  |  |  |
| 3 |  |  |  |  |

# Lambda and Sigma Definition

# Time Definition

# Triangle

# Circumference

# Triangle and Circumference with Time