

# PROGETTO “MODEL-BASED” DEL CONTROLLO DI ROBOT LEGO IN AMBIENTE SIMULINK



Francesco Tornatore    Luca Lazzaroni

Facoltà di Ingegneria Elettronica e Tecnologie dell'Informazione  
Università degli Studi di Genova

Tesi di Laurea Triennale

27 Ottobre 2017