Modifiche TODO 11/09/2020

1. Inserire nel modello dell’operatore la K e come caso base non tenere in considerazione i controllori A e Z. (K = 25 N/m, F = 25 N, Delay = 0 ms)

* **Free Motion con un gradino**
  + Immagine che contiene sedendo, microonde, forno, computer

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene sedendo, forno, microonde

    Descrizione generata automaticamentePosizioni:
  + Errore di posizione

Immagine che contiene microonde, monitor, forno, computer

Descrizione generata automaticamente

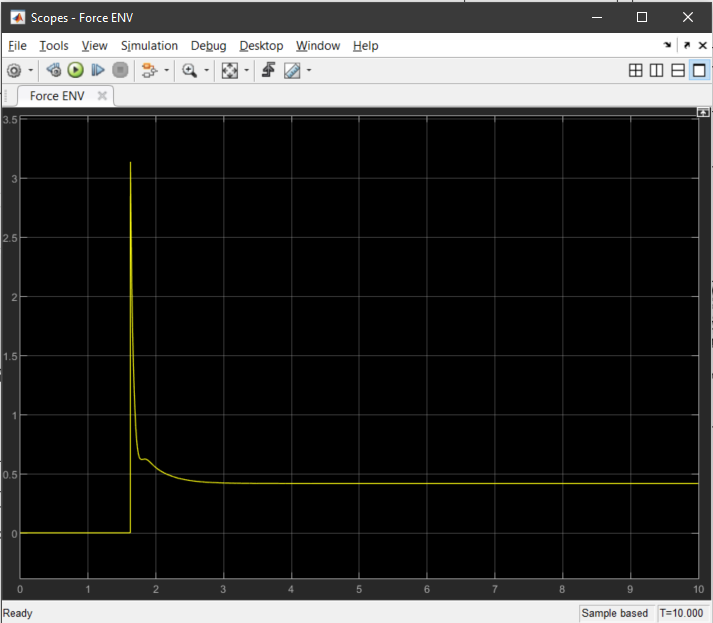
* **Free motion con una sinusoide**
  + Immagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamentePosizioni
  + Immagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamente Errore di posizione
* **Contatto con l’ambiente (gradino)** (considerando nel momento in cui i robot sono fermi, quindi le rispettive velocità siano nulle, e xe = 0.9)
  + Immagine che contiene microonde, forno, sedendo, computer

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene microonde, forno, sedendo, computer

    Descrizione generata automaticamente Velocità
  + Immagine che contiene forno, microonde, sedendo, computer

    Descrizione generata automaticamente Forze
  + Immagine che contiene microonde, computer, forno

    Descrizione generata automaticamente Errore di Forza

1. Inserire Kh nei controllori A e Z senza considerare il damping Bh (Kh = 25 N/m, F = 25 N)

* **Free motion con gradino**
  + Immagine che contiene sedendo, monitor, microonde, computer

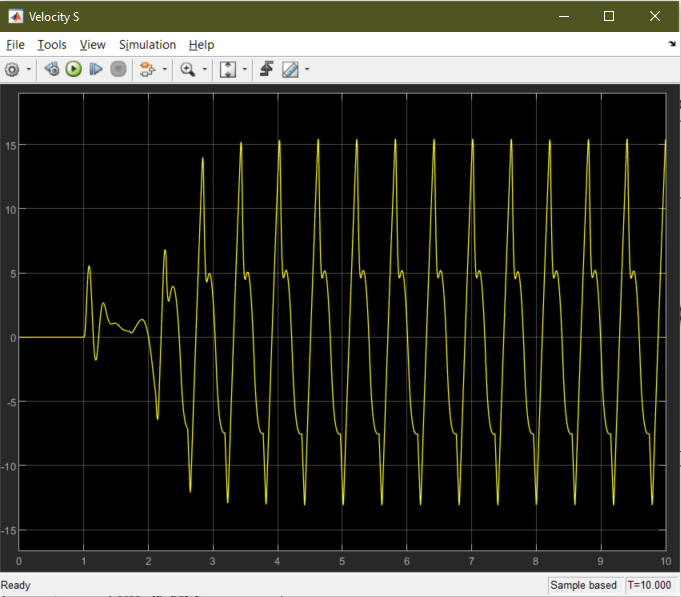
    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene sedendo, microonde, forno, verde

    Descrizione generata automaticamente Posizioni
  + Immagine che contiene sedendo, microonde, forno

    Descrizione generata automaticamente Errore di Posizione
* **Free motion con sinusoide**
  + Immagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamente Posizioni
  + Immagine che contiene verde

    Descrizione generata automaticamente Errore di Posizione
* **Contatto con ambiente (gradino)** (Kh = 25 N/m, F = 25 N, xe = 0.9)
  + Immagine che contiene finestra, forno, microonde

    Descrizione generata automaticamente Velocità
  + Immagine che contiene forno, microonde

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene computer, forno

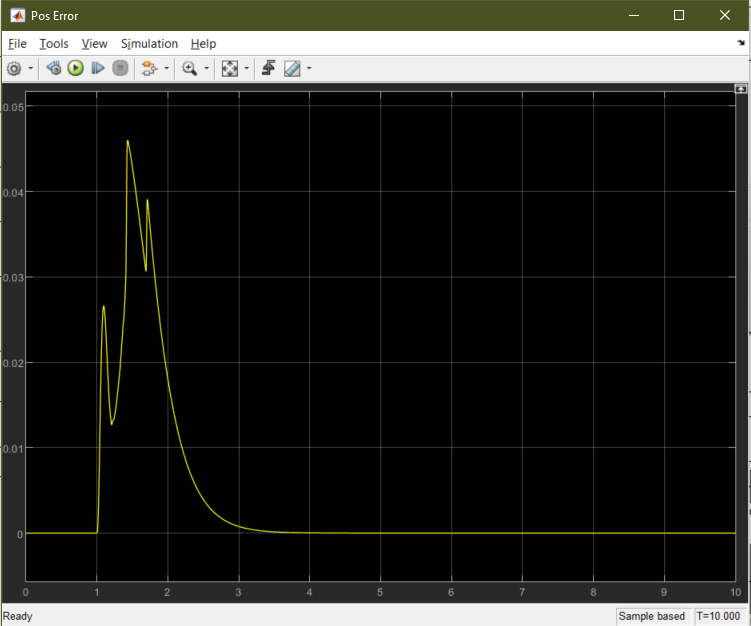
    Descrizione generata automaticamente Forze
  + Immagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamente Errore di Forza

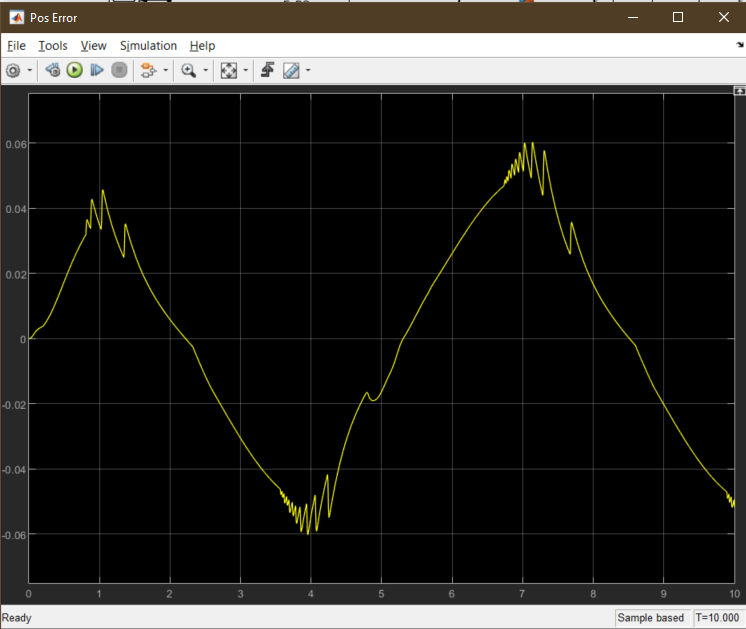
1. Considerando i controllori A e Z e inserendo il fattore di damping:

* **Free Motion (gradino)**
  + Immagine che contiene sedendo, forno, microonde, computer

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene sedendo, forno, microonde, verde

    Descrizione generata automaticamente Posizioni
  + Errore di Posizione
* **Free Motion con sinusoide**
  + Immagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamente Posizioni
  +  Errore di posizione
* **Contatto con l’ambiente (gradino)**
  + Immagine che contiene forno, microonde, verde

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene microonde, forno, sedendo, verde

    Descrizione generata automaticamente Velocità
  + Immagine che contiene finestra, forno, sedendo, microonde

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene forno, microonde, computer, stufa

    Descrizione generata automaticamente Forze
  + Immagine che contiene finestra, computer, sedendo, microonde

    Descrizione generata automaticamenteErrore di forza

1. Inserire nel modello dell’operatore la K e come caso base non tenere in considerazione i controllori A e Z. (K = 25 N/m, F = 25 N, Delay = 250 samples Fs = 1000Khz )

* **Free Motion con un gradino**
  + Immagine che contiene interni, microonde, forno, sedendo

    Descrizione generata automaticamente Posizioni

Immagine che contiene microonde, sedendo, forno, monitor

Descrizione generata automaticamente

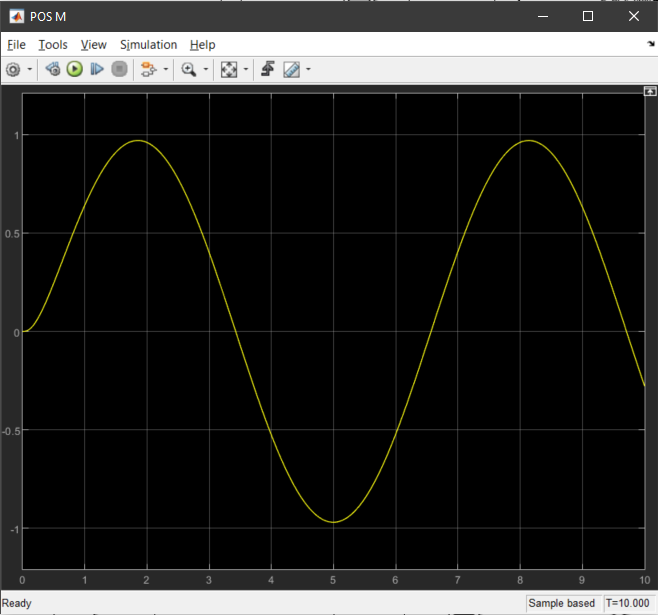
* + Errore di posizione

Immagine che contiene microonde, forno, monitor

Descrizione generata automaticamente

* **Free motion con sinusoide**
  + Immagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamentePosizioni



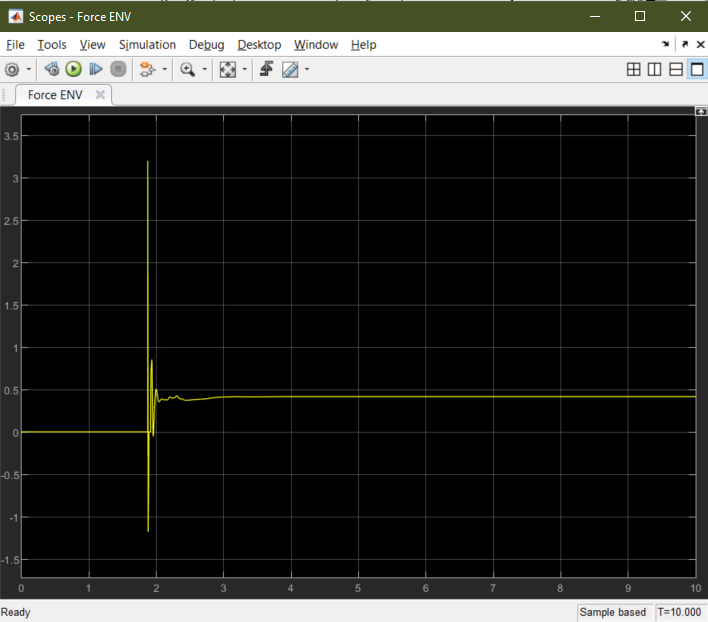
* + Immagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamenteErrore di posizione
* **Contatto con ambiente**
  + Immagine che contiene microonde, sedendo, verde, forno

    Descrizione generata automaticamenteVelocità

Immagine che contiene verde, sedendo, forno, microonde

Descrizione generata automaticamente

* Immagine che contiene forno, microonde, finestra, sedendo

  Descrizione generata automaticamenteForze
  + Immagine che contiene schermo, microonde, monitor, forno

    Descrizione generata automaticamenteErrore di Forza

1. Inserire Kh nei controllori A e Z senza considerare il damping Bh (Kh = 25 N/m, F = 25 N)

* **Free motion con gradino**
  + Immagine che contiene forno, microonde, sedendo, aperto

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene sedendo, monitor, microonde, computer

    Descrizione generata automaticamentePosizioni
  + Immagine che contiene finestra, sedendo, portatile, computer

    Descrizione generata automaticamenteErrore di Posizione
* **Free motion con sinusoide**
  + Immagine che contiene sedendo, computer, finestra, monitor

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamentePosizioni
  + Errore di Posizione

Immagine che contiene computer

Descrizione generata automaticamente

* **Contatto con ambiente**
  + Immagine che contiene microonde, computer

    Descrizione generata automaticamenteVelocità

Immagine che contiene microonde

Descrizione generata automaticamente

* + Immagine che contiene microonde

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene computer, microonde

    Descrizione generata automaticamenteForze
  + Immagine che contiene microonde, computer, orologio

    Descrizione generata automaticamenteErrore di Forza

1. Considerando i controllori A e Z e inserendo il fattore di damping Bh:

* **Free Motion (gradino)**
  + Immagine che contiene schermo, elettronico, microonde, forno

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene sedendo, forno, microonde, verde

    Descrizione generata automaticamentePosizioni
  + Errore di posizione

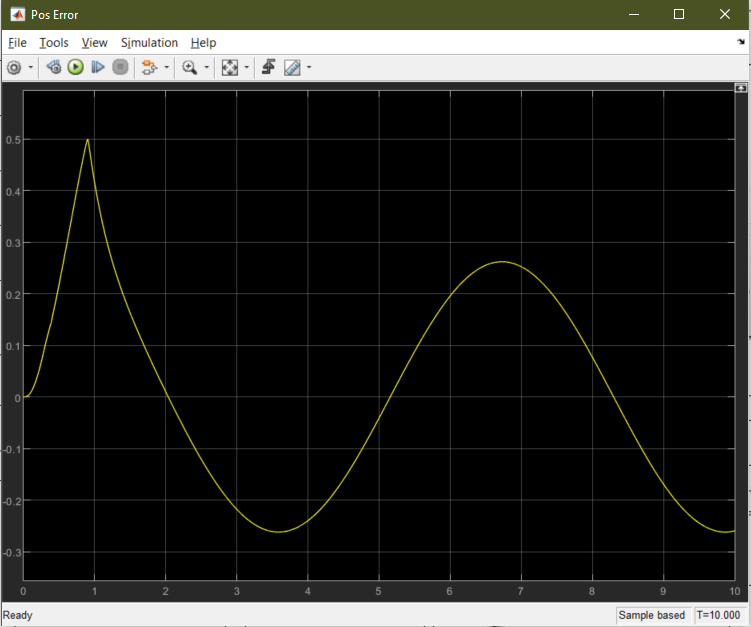
Immagine che contiene forno, microonde, verde, sedendo

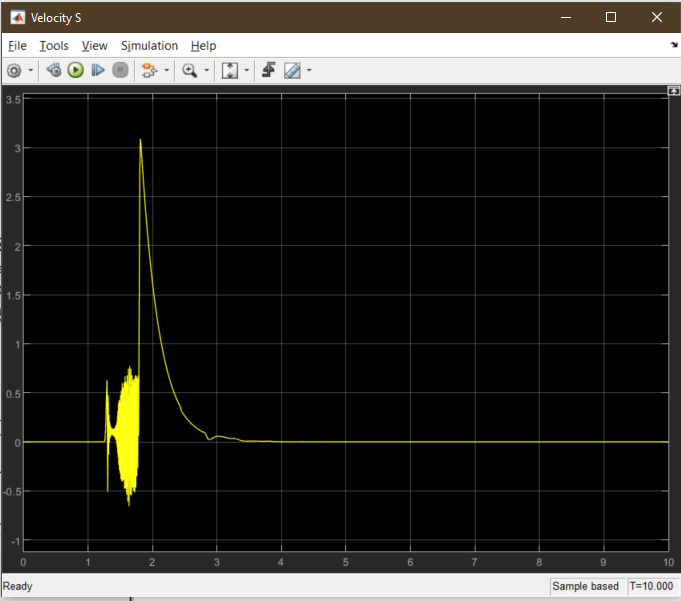
Descrizione generata automaticamente

* **Free motion con sinusoide**
  + Immagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene computer

    Descrizione generata automaticamentePosizioni
  + Errore di posizione



* **Contatto con ambiente**
  + Immagine che contiene forno, verde, microonde, sedendo

    Descrizione generata automaticamenteVelocità
  + Immagine che contiene finestra, computer, sedendo, forno

    Descrizione generata automaticamenteImmagine che contiene forno, microonde, computer

    Descrizione generata automaticamenteForze
  + Immagine che contiene finestra, forno, microonde, sedendo

    Descrizione generata automaticamenteErrore di Forza