

**Lezione 25/02/2004**

**Testo pagg. 8-12**

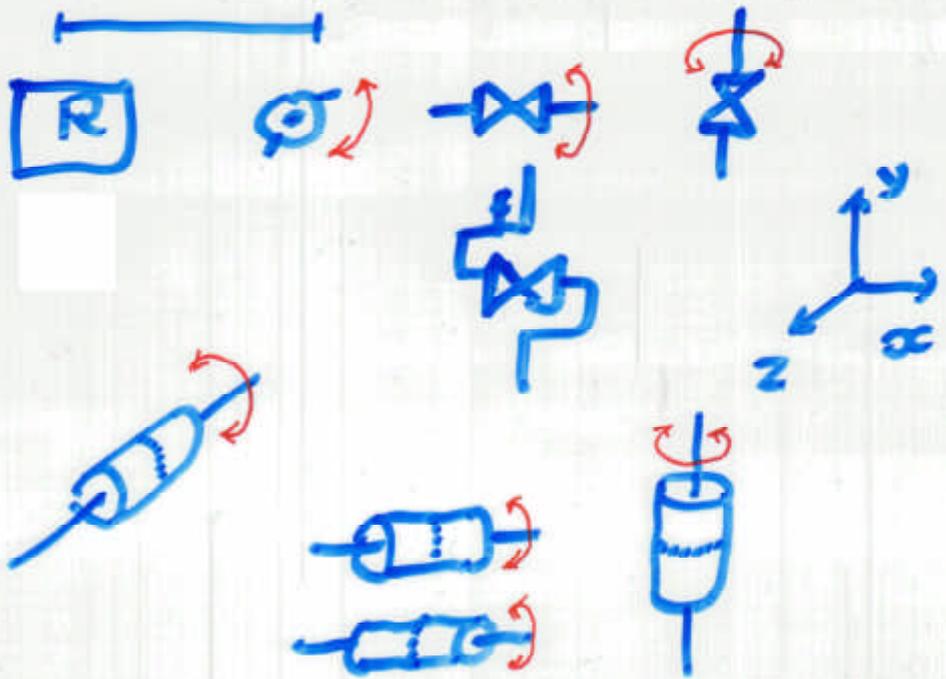
- 1) Convenzioni grafiche per i giunti
- 2) Catena cinematica aperta/chiusa
- 3) Ridondanza
  - a) Gradi di movimento
  - b) Gradi di libertà
    - i) Del compito
    - ii) Del robot
- 4) Spazio operativo o di lavoro
- 5) Sistemi di riferimento: mondo, base, pinza, pezzo

25/02/04-1

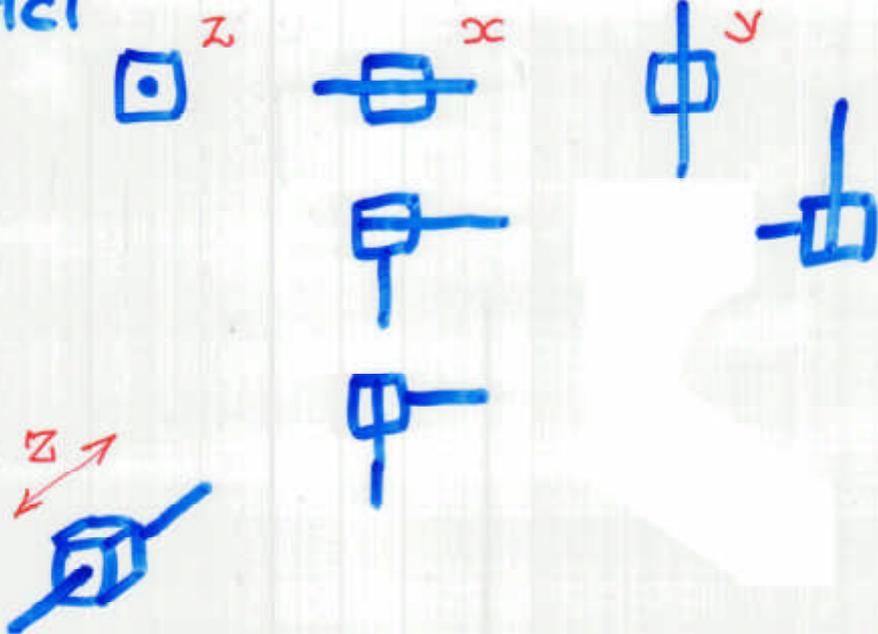
BRACCI

GIUNTI

ROTOIDALI



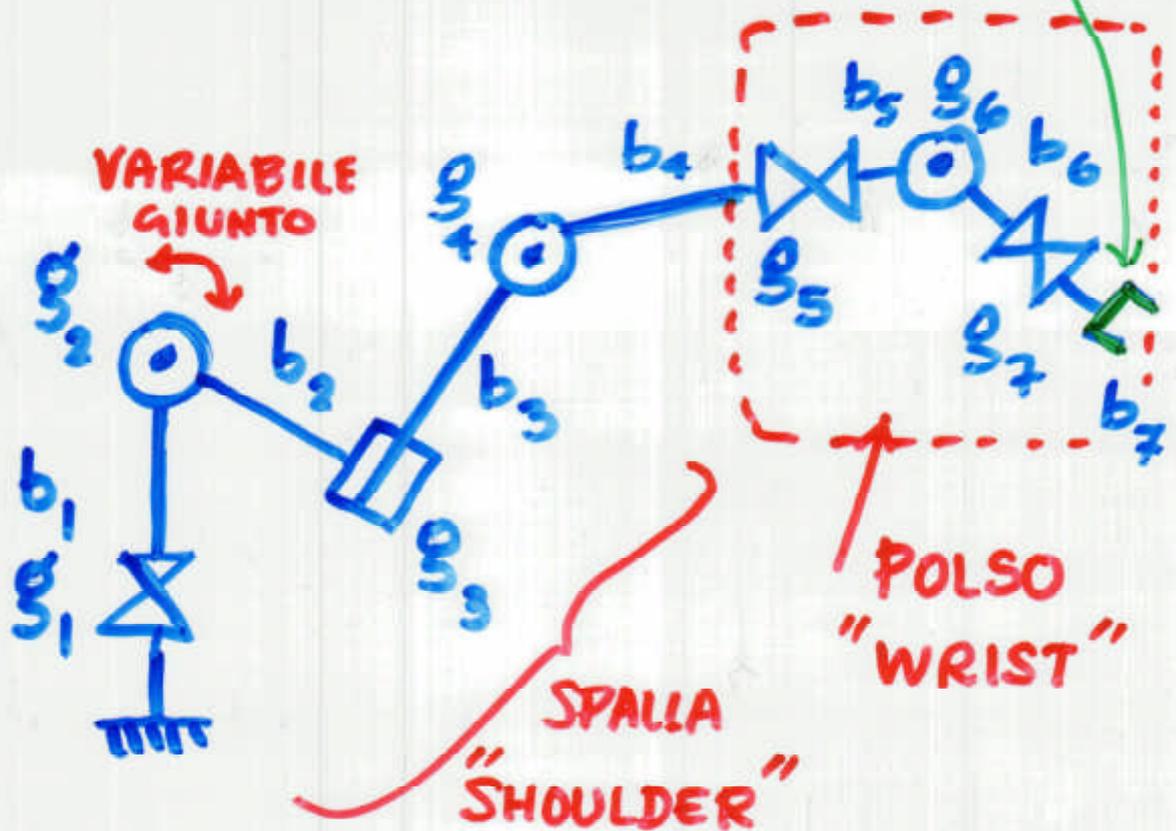
PRISMATICI



25/02/04 2

PUNTA  
OPERATIVA

# CATENA CINEMATICA APERTA



ROBOT RIDONDANTE

GRADI DI MOVIMENTO

" " LIBERTA'

- ROBOT

- COMPITO

SPAZIO DI LAVORO/OPERATIVO

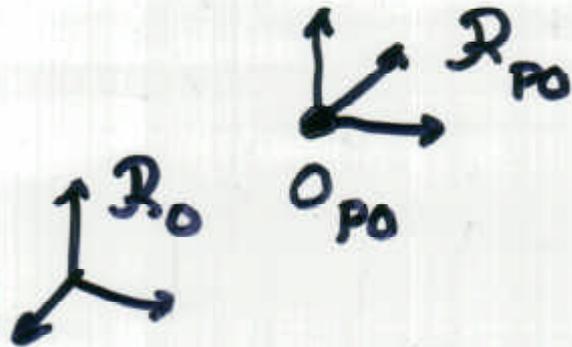
25/02/04 3  
NELO SPAZIO ↓



COMPITO 6 gde

POSIZIONE +  
ASSETTO 3

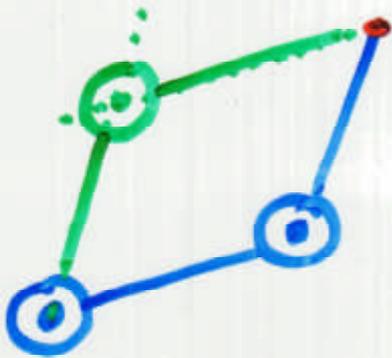
P.O. 3



NEL PIANO

$$2 + 1 = 3$$

POSIZ ASSETTO



25/02/04 - 4

