

TIPDI ROBOT

01/03/2006-04

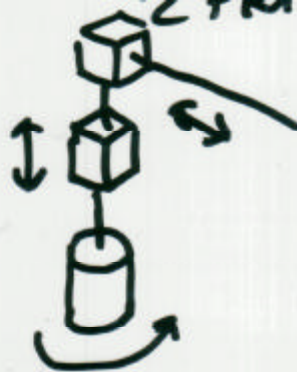
└→ BRACCIO
└→ POLSO

BRACCIO = PRIMI 3 LINK → SPOSTA

POLSO = ULTIMI 3 LINK → ASSETTO

BRACCIO

- CARTESIANO 3 PRISMATICI = 3P
- CILINDRICO 1 ROTOIDALE 2 PRISMATICI 1R-2P



- SFERICO o POLARE

2 ROTOIDALI 1 PRISMATICO 2R-1P

