



UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI CATANIA CdLM Ingegneria Meccanica LM-33

Corso di **MECCATRONICA**

Docente: Prof. Ing. Rosario Sinatra;

Collaboratore: Dott. Davide Marano

davide.marano@dii.unict.it

ESERCITAZIONE n° 3

Oggetto

Simulazione di un Puma Robot mediante l'utilizzo di Matlab Robotic Toolbox

- Cinematica diretta
- Cinematica inversa
- Visualizzazione 3D del calcolo della Cinematica

Modalità di presentazione

- Salvare ordinatamente i file realizzati in una cartella (compressa in .rar) da consegnare contestualmente alla relazione
- Realizzare, a gruppi, una dettagliata relazione sull'attività che verrà esposta in sede di esame.

Bibliografia

1. P. Corke, Matlab Robotic Toolbox User Manual
2. B.Siciliano, L. Sciavicco, L. Villani, G. Oriolo, Robotica, Modellistica Pianificazione e Controllo Mc Graw Hill