

Progetto “CoMETA” all’ITIS “Enrico Fermi”

Modulo di Robotica- presso l’ITIS “Fermi” – LAB. 1 di Elettronica

Docente: ing. Riccardo Cassinis della facoltà di Ingegneria dell’Informazione di Brescia.

Attività	Argomento	Dettagli
12/1/2015 Ore 14-17	Introduzione, presentazioni, ecc.	Definizioni fondamentali
	Perché gli americani lo chiamano manipolatore e non robot	Applicazioni dei manipolatori industriali
	Cinematica dei robot	Coordinate dei punti orientati, conseguenze e strutture cinematiche
	Verifica sul robot Kawasaki	Tipi di movimento ed acquisizione di coordinate
19/1/2015 ore 14-17	Programmazione dei robot industriali	Linguaggi e altri sistemi
	Linguaggio AS (parte prima)	Comandi fondamentali, istruzioni di movimento
	Scrittura del primo programma	Programma di puro movimento
26/1/2015 ore 14-17	Come si ottiene il movimento	Attuatori, motori, retroazione, encoder
	Scrittura del secondo programma	Programma pick and place
2/2/2015 ore 14-17	Linguaggio AS (Parte seconda)	Variabili, istruzioni di movimento e di controllo
	Scrittura del terzo programma	Programma pick and place, event. con (de)pallettizzazione
9/2/2015	Sensori per la robotica industriale	Sensori semplici e loro gestione
	Scrittura del quarto programma	Programma con gestione ingressi/uscite
16/2/2015	Collegamento del robot in rete	Apertura di una porta, parsing dei dati
	Elaborazione immagini	Cenni alla libreria OpenCV e collegate
23/2/2015 ore 14-17	Sviluppo di un programma con visione	
2/3/2015 ore 14-17	Completamento del programma e conclusioni del corso	

La coordinatrice del progetto
Anna Maria Prandini