

Percorso di robotica mobile

Corso di aggiornamento per docenti

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

Giorno	Argomento	Dettagli
23/3/'15 ore 14-17	Introduzione - qualche definizione	Cosa sono e a cosa servono i robot mobili
	Strutture ed esempi (parte prima: robot con le ruote)	
	Lego EV3: il brick e le periferiche	Collegamento, pairing Bluetooth, un programma semplicissimo con Lego Mindstorms EV3
	Uso dei robot con le ruote: calcolo delle traiettorie per un "differential drive"	
30/3/'15 ore 14-17	Uso dei robot con le ruote: calcolo delle traiettorie per un differential drive	
	Robot senza ruote: qualche esempio	Proiezione di filmati
	Introduzione al RobotC con scrittura di programmi semplici	
13/4/'15 ore 14-17	Problemi sensoriali nei robot mobili	
	Uso dei sensori in RobotC: scrittura di programmi reattivi	
	Introduzione ai processi paralleli e alla fuzzy logic	
20/4/'15 ore 14-17	La programmazione comportamentale (cenni)	
	Programmazione comportamentale	Uso di comportamenti predefiniti e creazione di nuovi

Coordinatore del corso: *prof. Erio Orlandi*