



Lorenzo Sciavicco
Bruno Siciliano

Robotica industriale

Modellistica e controllo di manipolatori

seconda edizione

McGraw-Hill

tecnologia

Lorenzo Sciavicco Bruno Siciliano
Robotica industriale
seconda edizione

in copertina: elaborazione da Atanasio Soldati, Doppio, 1948

0874-1

Mc
Graw
Hill

Robotica industriale
Modellistica e controllo
di manipolatori

seconda edizione

Il volume è rivolto agli allievi
di Ingegneria Elettronica, Informatica
e Meccanica.

Si presentano la cinematica, la statica
e la dinamica dei manipolatori,
la pianificazione di traiettorie,
il controllo del moto, il controllo
dell'interazione, gli attuatori, i sensori
e le unità di governo.

Tre appendici, dedicate all'algebra
lineare, alla meccanica dei corpi rigidi
e al controllo in retroazione, forniscono
una base di conoscenza comune
a studenti di diversa formazione
e provenienza.

Confermando l'impostazione
della prima edizione, si integrano
aspetti fondamentali, tecnologici
e innovativi.

Obiettivo della seconda edizione
è l'aggiornamento di argomenti già
presenti e la trattazione di argomenti
nuovi, tra i quali si segnalano le catene
cinematiche chiuse, i quaternioni
per la descrizione dell'orientamento
e i sensori di visione, che di recente
hanno suscitato notevole interesse
sia in ambito di ricerca sia in
quello industriale.

Lorenzo Sciavicco
è professore di Robotica Industriale
presso la Facoltà di Ingegneria
dell'Università di Roma Tre.

Bruno Siciliano
è professore di Robotica Industriale
presso la Facoltà di Ingegneria
dell'Università di Napoli Federico II.

lire 47.000 (i.i.)