



# Indice tematico

## SEZIONE: ROBOT INDUSTRIALI - PRINCIPI E CARATTERISTICHE

ARGOMENTO	PAGINA
Storia e sviluppo	RI-001
Classificazione dei robot	RI-002
Obiettivi della robotica industriale	RI-003
Struttura di un robot industriale	RI-004
Il manipolatore: il braccio meccanico	RI-005
Un computer per il robot	RI-006
Attuatori	RI-007
La mano della macchina	RI-008
Il robot e il mondo esterno	RI-009
Caratteristiche tecniche di un robot	RI-010

## SEZIONE: ROBOT COMMERCIALI

ARGOMENTO	PAGINA
Descrizione tecnica di un robot commerciale	RI-011
Applicazioni classiche nell'industria	RI-012
Applicazioni speciali della robotica	RI-013
Robot per la formazione	RI-014
Robot di formazione e ricerca	RI-015

## SEZIONE: CALCOLI FONDAMENTALI

ARGOMENTO	PAGINA
Cinematica dei robot	RI-016
La soluzione diretta e inversa	RI-017
Trasformate omogenee	RI-018

## SEZIONE: MOTORI E ROBOT

ARGOMENTO	PAGINA
Fondamenti dei motori	RI-019
Motori passo a passo	RI-020
Sistemi di controllo di motori PAP	RI-021
Circuiti di controllo di motori PAP	RI-022
Motori a corrente continua. Fondamenti	RI-023
Regolazione dei motori a corrente continua. I parametri fondamentali	RI-024
Il controllo della potenza nei motori a corrente continua	RI-025





**SEZIONE: MOTORI E ROBOT**

ARGOMENTO	PAGINA
Microprocessori e microcontroller nello sviluppo della robotica	RI-026
Livelli di controllo per computer. Classificazione	RI-027
Microrobot didattici: PICBOT-2	RI-028
I sensori e i motori del PICBOT-2	RI-029
Un nuovo concetto di microrobot modulare: PICBOT-3	RI-030
Sistema sensoriale del PICBOT-3	RI-031

**SEZIONE: PROGRAMMAZIONE DI ROBOT**

ARGOMENTO	PAGINA
I linguaggi di programmazione in robotica	RI-032
Linguaggi di programmazione testuale	RI-033
Esempi di linguaggi utilizzati in robotica	RI-034
Linguaggi strutturati di programmazione esplicita	RI-035
Programmazione gestuale di un robot didattico	RI-036
Programmazione gestuale del robot didattico Armdroid	RI-037
Linguaggi di programmazione testuale	RI-038
Istruzioni che non coinvolgono il movimento nel linguaggio MIKAN I	RI-039
Un linguaggio classico nell'industria	RI-040
Il sistema logico VAL	RI-041
Repertorio di istruzioni del linguaggio VAL	RI-042
Descrizione di un programma di applicazione	RI-043
Programma di pallettizzazione	RI-044
I programmi di progetto di applicazioni	RI-045
Robot intelligenti	RI-046
Soluzioni in ingegneria robotica (I)	RI-047
Soluzioni in ingegneria robotica (II)	RI-048

**SEZIONE: RIFERIMENTI TECNICI**

ARGOMENTO	PAGINA
Guida alle aziende del settore della robotica (I)	RI-049
Guida alle aziende del settore della robotica (II)	RI-050
Indice tematico	RI-051

