Registro delle lezioni del Corso di MECCANICA dei ROBOT

a.a. 2010/2011, II periodo

Ing. Marco Gabiccini

No.	Giorno	Argomento	Ore	Note
1	07/03	Punti, vettori, matrici di rotazione come spostamenti rigidi e cambiamenti di coordinate	3	
2	09/03	Composizione delle rotazioni in assi fissi ed assi correnti	2	
3	14/03	Parametrizzazioni minime del gruppo SO(3) (EuleroZYZ, RPY, asse-angolo)	3	
4	16/03	Parametrizzazione non minima di SO(3) con quaternioni: efficienza computazionale, interpolazione fra pose	2	
5	21/03	Rappresentazione delle rototraslazioni mediante matrici omogenee, loro composizione in assi fissi e correnti, proprietà del gruppo SE(3)	3	
6	23/03	Problema cinematico diretto. Convenzione di Denavit-Hartenberg.	2	