

Laboratorio di Automatica e Robotica (LabAuRo)

Keywords: Robotica industriale, sistemi di controllo droni, robot collaborativi,

Responsabile Scientifico

Prof. Costanzo Manes

Laboratorio di Trasporti e Infrastrutture

Attività del laboratorio

Esperienze di robotica industriale: programmazione del moto di robot, in particolare di robot collaborativi, sia on line che off-line; creazione di sistemi di riferimento, procedure di calibrazione del robot e di apprendimento utensili;

Esperienze sul controllo del pendolo inverso: test di • diverse metodologie di controllo stabilizzante e di • traiettoria (swing-up);

Controllo di droni per applicazioni di agricoltura di • precisione;

Attenuazione di armoniche nei sistemi di distribuzione di potenza;

Didattica di "Laboratorio di Ingegneria e Tecnologia dei Sistemi di Controllo" e "Laboratory of Automatic • Systems"

Strumentazione del laboratorio

- Robot collaborativo ABB YuMi single arm (IRB 14050) e controller OmniCore C30;
- Pendolo inverso rotante della Quanser inc., con modulo di potenza, servomotore e scheda di acquisizione dati;
- Droni Bitcraze Crazyflie con accessori vari
- Sistema motion capture Package 04 Camere Primex13 (ETH);
- Sistema localizzazione UWB per crayflie con 8 nodi
- Microcontrollori, sensori ed attuatori di piccole dimensioni
- Strumentazione varia (multimetri, alimentatori) per n. 6 banchi di lavoro
- [Robot Industriale COMAU Smart NS16 con unità di controllo CG4: IN FASE DI INSTALLAZIONE]





Referenti: Prof. Costanzo Manes



costanzo.manes@univaq.it



+39 0862 434422





Coppito2, piano -1, stanza A0-39



Docenti: Prof. Costanzo Manes

Tecnici: Graziano Battisti

Assegnisti: Giovanni Domenico Di Girolamo

Dottorandi: Alessandro D'Ortenzio, Luca D'Anastasio, Aly Shmahell, Nabil Karania,

Luis Felipe Florenzan Reyes.

ID: DISIM_01