

1. Generalità sulla navigazione dei robot mobili
2. La calibrazione dei trasduttori
3. La risposta in frequenza dei sistemi dinamici lineari tempo continuo

F. to La Commissione

1. Generalità sulla cinematica delle strutture robotiche
2. Condizionamento e campionamento dei segnali dei trasduttori
3. La risposta nel tempo dei sistemi dinamici lineari tempo continuo

F. to La Commissione