

PROVA A

- 1) Illustrare la sensoristica tipica di una struttura robotica industriale
- 2) Illustrare il concetto di stabilità per sistemi lineari tempo invariante
- 3) Illustrare il concetto di modello per un sistema
- 4) Articolazione delle Strutture della Sapienza
- 5) Prova di Informatica
- 6) Prova di lingua inglese

F.to La Commissione

PROVA B

- 1) Illustrare i principali sistemi operativi utilizzati in ambito robotico
- 2) Illustrare il concetto di stabilità per sistemi non lineari
- 3) Illustrare i passi per realizzare un modello simulativo
- 4) Dipartimenti: definizioni ed organi
- 5) Prova di Informatica
- 6) Prova di lingua inglese

F.to La Commissione

PROVA C

- 1) Illustrare i vincoli cinematici olonomi e anolonomi di un sistema meccanico
- 2) Illustrare il concetto di rappresentazione in spazio di stato per un sistema dinamico
- 3) Illustrare le differenze tra il modello di un sistema reale ed astratto
- 4) Organi dell'Università: il candidato illustri le funzioni di un Organo di controllo
- 5) Prova di Informatica
- 6) Prova di lingua inglese

F.to La Commissione