

Lezione 1 (2h): Generalità, finalità, impieghi ed esempi  
Giovedì 3 Nov UN COMPLETO SISTEMA DI CONTROLLO  
Ore 14.30-16.30 Analisi dello schema a blocchi del sistema, Requisiti per i tre blocchi-base

---

Lezione 2 (2h): LINGUAGGI DI PROGRAMMAZIONE  
Giovedì 10 Nov Basic, variabili, strutture  
Ore 14.30-16.30 PARTE PRATICA:  
Esercitazioni di programmazione

---

Lezione 3 (3h): SEGNALI DI INGRESSO  
Giovedì 17 Nov Analisi di sensori e dei segnali forniti  
Ore 14.30-17.30 Interfacciamento sensori e sistema di gestione  
PARTE PRATICA:  
Programmazione interfaccia di input

---

Lezione 4 (3h): FILMOGRAFIA ROBOTICA  
Giovedì 1 Dic Proiezione e commento film sulle problematiche roboetiche  
Ore 14.30-17.30 (Sala VideoConferenza)

---

Lezione 5 (2h): MECCANICA DEI ROBOT  
Giovedì 15 Dic Modelli semovibili, accoppiamenti meccanici, attuatori  
Ore 14.30-16.30 Bilanciamento del veicolo, materiali

---

Lezione 6 (3h): GESTIONE DEL MOVIMENTO  
Giovedì 12 Gen Tipi di attuatori  
Ore 14.30-17.30 Motori elettrici e loro pilotaggio  
Problema della batteria  
Struttura e gestione del software  
PARTE PRATICA:  
Pilotaggio motori

---

Lezione 7 (3h): FILMOGRAFIA ROBOTICA  
Giovedì 19 Gen Proiezione e commento film sulle problematiche roboetiche  
Ore 14.30-17.30 (Sala VideoConferenza)

---

Lezione 8 (3h): CONTROLLO DEL SISTEMA  
Giovedì 26 Gen Architettura del modulo di controllo  
Ore 14.30-17.30 Struttura stand-alone o remote control?  
Autoapprendimento  
Problema del controllo e interazione con l' ambiente  
Pianificazione del moto  
Strategie di comportamento  
PARTE PRATICA:  
Software di gestione robot