

Piattaforma robotica LOCOBOT

2010 - 2013

INVENTARIO	IGB-17222
AUTORI	Politecnico di Milano - Dipartimento di Meccanica (progettista)
COLLOCAZIONE	deposito
DESCRIZIONE	<p>LOW COSt RoBOT è kit di strumenti per la costruzione a basso costo di una piattaforma robotica per l'assistenza nelle linee di assemblaggio. LOCOBOT è quanto prodotto da un progetto europeo inquadrato nell'area di ricerca "(FoF.NMP.2010-1) Plug-and-Produce components for adaptive control" del programma quadro "2020 HORIZON". In particolare l'area di ricerca che ha inquadrato il progetto, ha dato come obiettivo l'ideazione di sistemi adattivi di produzione e di apparecchiature di misura e controllo per un ottimale consumo energetico e un inquinamento a "quasi-zero-emissioni nei processi produttivi". Questa piattaforma robotica del POLIMI è stata utilizzata per i test e la dissemination del progetto LOCOBOT I laboratori del POLIMI coinvolti dal progetto e che hanno prodotto la piattaforma sono: - Laboratorio di Robotica, direttore prof. Alberto Rovetta coordinatore del team del POLIMI - Laboratorio di Meccatronica (Merlin), direttore prof. Paolo Rocco - Laboratorio di Intelligenza Artificiale (Airlab), direttore prof. Andrea Bonarini</p>
DEFINIZIONE	sistema robotico
ACQUISIZIONE	Politecnico di Milano - Dipartimento di Meccanica (2018/03/28)
SETTORE	Automazione e Sistemi robotici
TIPOLOGIA	sistema robotico
SCHEDA ICCD	PST